



Zelfrijdende mBot

Maak van je mBot een zelfrijdende auto!

Programmeer de mBot zo dat:

- hij de weg volgt, totdat hij iets op de weg tegenkomt (een obstakel).
- hij remt als hij een obstakel tegenkomt.
- de weg weer volgt zodra het obstakel weg is.

Dit heb je nodig:

- mBot
- Vel met parcours
- Lijnvolgsensor
- Ultrasoonsensor
- Computer/tablet
- mBlock 5



Kom je er niet uit? Doorloop dan eerst de volgende instructie blocks:

Block sense

- » Lijnvolgsensor
- » Ultrasoonsensor



Block think

- » Blokprogrammeren
- » Herhaling
- » Als-dan
- » Functies



Block act

- » mBot
- » Actie





Zelfrijdende mBot

Maak van je mBot een zelfrijdende auto!



Doelgroep

Onderbouw vo



Duur

1 lesuur



Vakken

Robotica
Informatica
Techniek



Dit ga je leren:

- » hoe je de als-dan blokken kunt gebruiken;
- » hoe je de functies kunt gebruiken;
- » hoe de lijnvolgsensor werkt, en hoe je deze programmeert;
- » hoe de ultrasoonsensor werkt, en hoe je deze programmeert.



Dit moet je vooraf weten:

- » de basis van de mBot en mBlock 5.
- » wat Sense - Think - Act van robotica en programmeren inhoudt.