

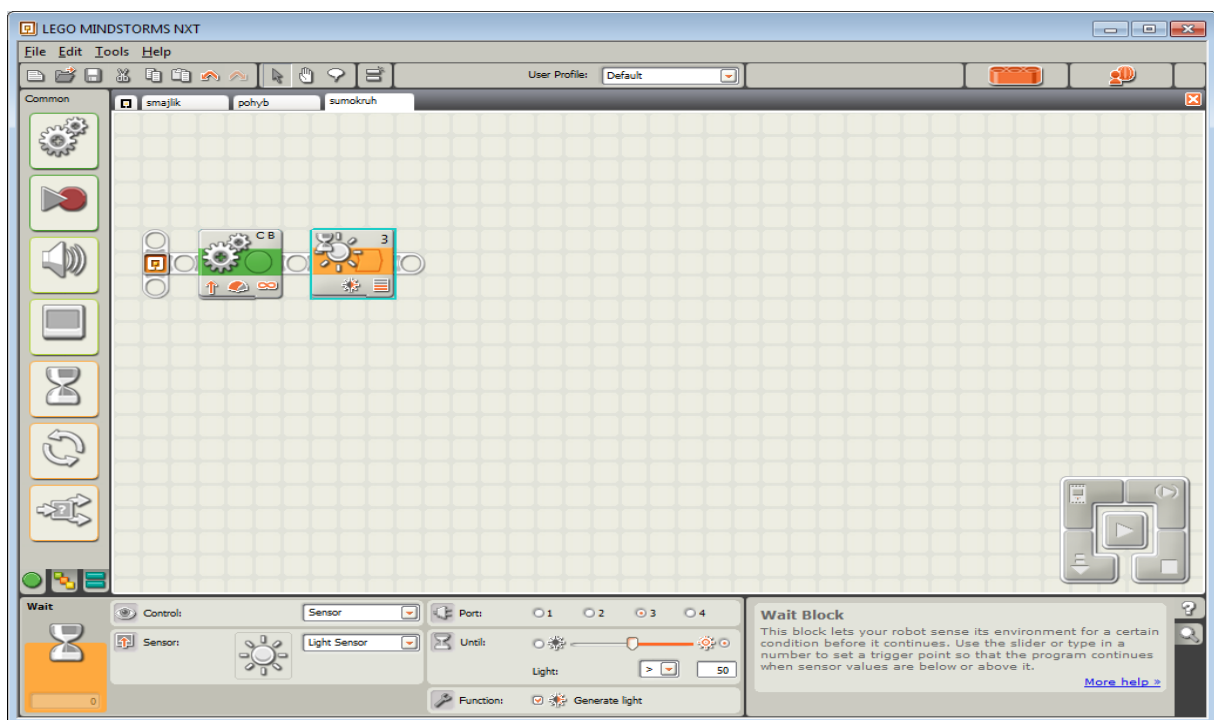
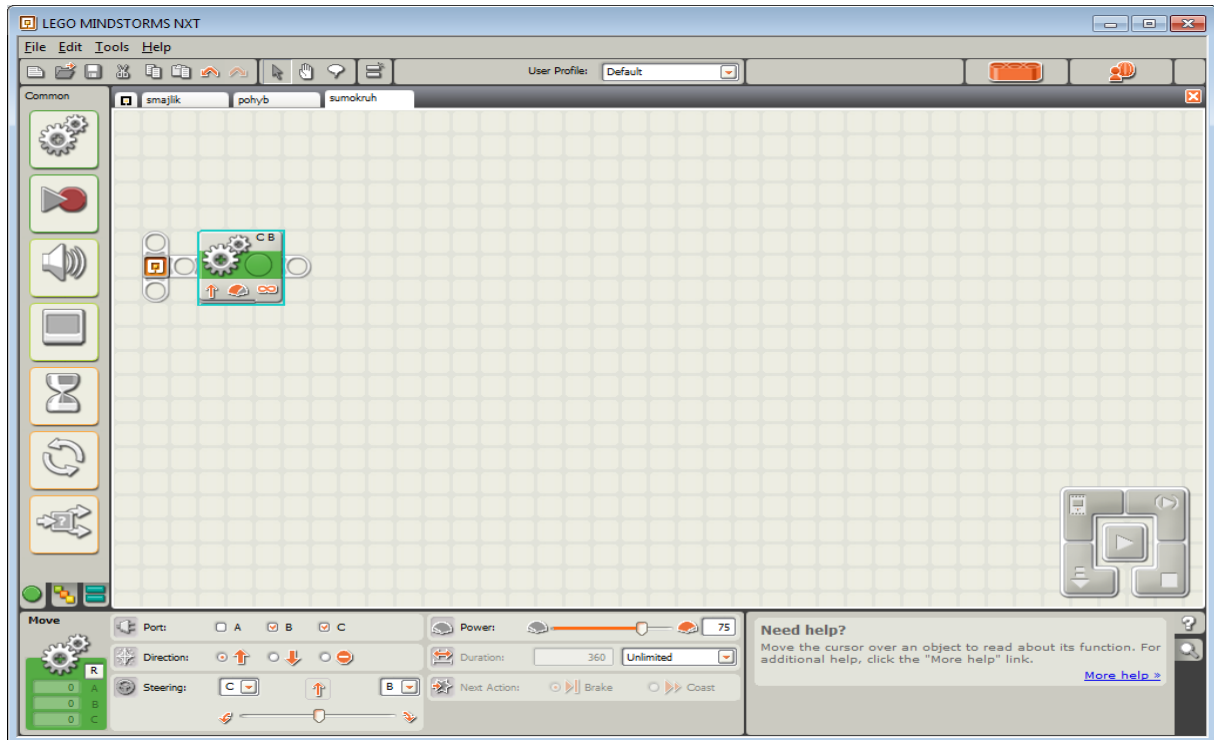
Udržet se v summo kruhu = černý kruh s bílým okrajem nebo obráceně

Program udržení robota na černém kruhu

Využijí světelný senzor = light sensor

Pohyb dopředu unlimited,

Zastavím pomocí wait, dokud neuvidí bílou



Zjistím hodnotu černého podkladu svého robota vlevo dole např. hodnota

Černá 35-42

Bílá 78-82

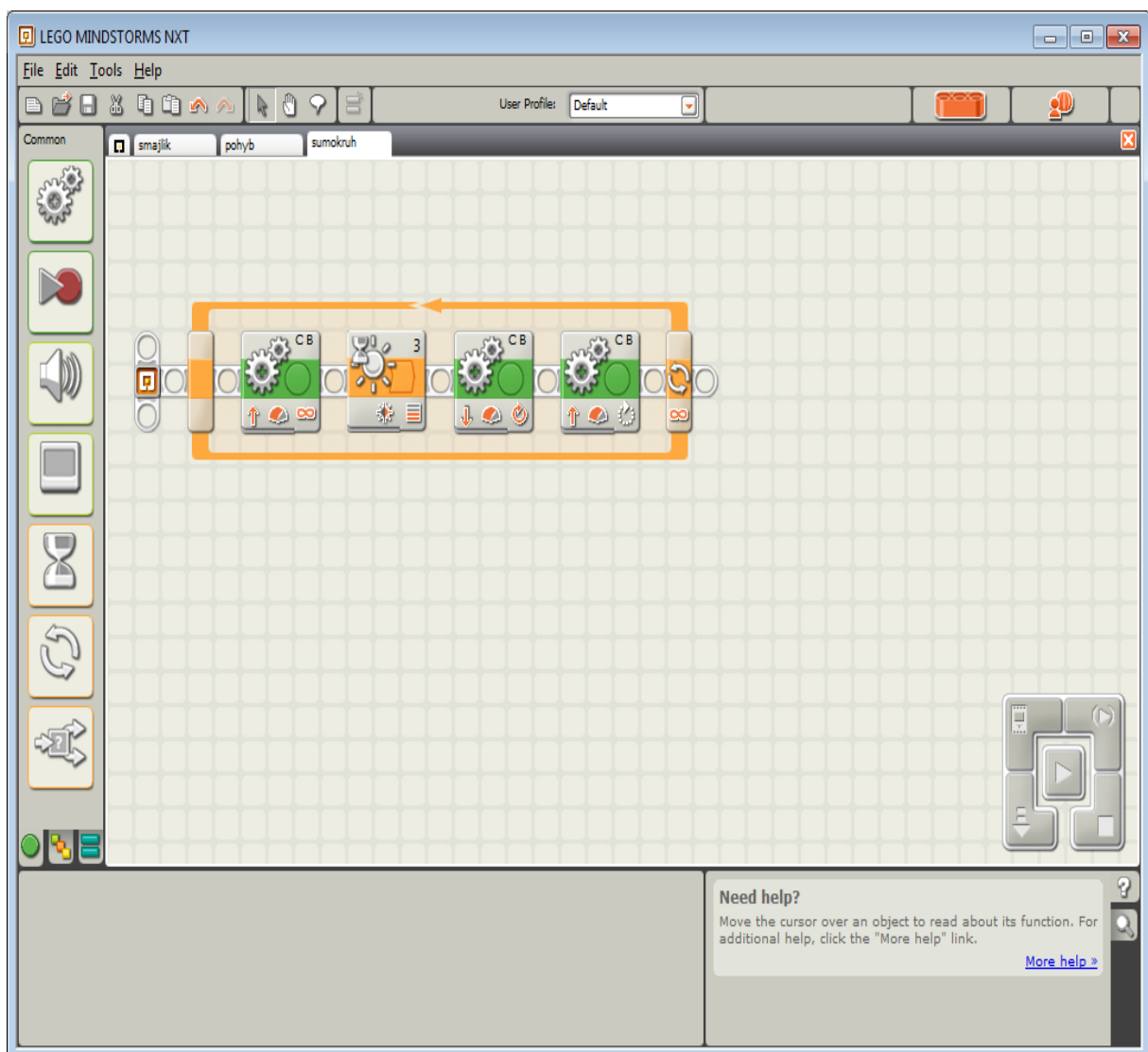
Nutno zkalibrovat přímo v robotu: esc na my files

Šipkama na view

Tam senzory – najdu reflected light

Potvrdím port 3 a měřím hodnoty

Sumokruh ok



LEGO MINDSTORMS NXT

File Edit Tools Help

User Profile: Default

Complete

Untitled-1 sumokruh

Move

Port: A B C

Power: 75

Direction: ↑ ↓ ↻

Duration: 140 Degrees

Steering: C B A

Next Action: Brake Coast

Move Block

Use this block to set your robot to go forwards or backwards in a straight line or to turn by following a curve. Define how far your robot will go by using the Duration property.

[More help >](#)