

4. Připojte //control.Node k softwaru PASCO Capstone přes Bluetooth.

POZNÁMKA: Pokyny týkající se softwarových úloh, jako je připojení bezdrátových zařízení a používání Blockly, naleznete v nabídce Nápověda v PASCO Capstone.

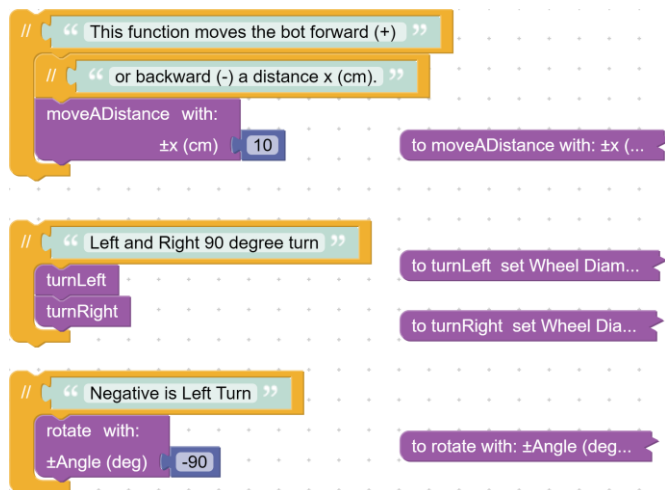
5. Vytvořte bludiště na podlaze pomocí pásky nebo bloků podle obrázku **Postava 1**.

Navigujte v bludišti

1. V novém experimentu PASCO Capstone importujte tyto soubory .pcbx, které jste vytvořili v předchozích aktivitách:

- moveADistance.pcbx
- Turn-Left-Right.pcbx
- úhel otočení.pcbx

Tím se načtou všechny funkce potřebné k procházení bludištěm.



2. Pomocí kombinace těchto funkcí napište kód, který přiměje robota pohybovat se bludištěm, aniž by se dotkl pásky nebo překročil hranice pásky. Kde je výchozí bod? Určete, kde budou zadní kola, když začnete.

- Pamatujte, že BOT potřebuje prostor k otáčení.
- Pokud máte potíže s vizualizací kroků, projděte bludištěm sami.
- Místo funkcí turnLeft a turnRight můžete použít funkci otočení.

3. Jako výzvu se snažte minimalizovat čas potřebný k projití bludištěm.