1. Kreiramo program koji će pritiskom na tipku A simulirati rad semafora . Kada se pritisne tipka A nakon 3 sekunde čekanja na 15 sekundi uključit će se zeleno svjetlo.
2. Korištenjem daljinskog upravljača nakon što je pritisnuta tipka za pokretanje počinje se izvoditi petlja koja će se izvoditi neprekidno.

Pritiskom tipke ⇧ uključiti zelene led diode te pomaknuti robota prema naprijed 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇨ uključiti desnu žutu diodu te pomaknuti robota udesno 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇦ uključiti lijevu žutu diodu te pomaknuti robota lijevo 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇩ uključiti plave led diode te pomaknuti robota unazad 0,5 s.

Kada se pritisne tipka A robot se zaustavlja i uključuju se crvene led diode.

1. U programu kreiramo niz naredbi koji će simulirati rad policijskog vozila.

Program se pokreće pritiskom na tipku za pokretanje te se izvršava sve dok se ne prekine ponovnim pritiskom na tipku.

Robot će tražiti prepreku i kada dođe do nje okrenuti se udesno ili ulijevo te nastaviti voziti dok ne dođe do nove prepreke.

Kako bi se simulirao rad policijskog vozila možete se koristiti sljedećim kodom.



1. Kreiramo program koji će pritiskom na tipku A simulirati rad semafora . Kada se pritisne tipka A nakon 3 sekunde čekanja na 15 sekundi uključit će se zeleno svjetlo.
2. Korištenjem daljinskog upravljača nakon što je pritisnuta tipka za pokretanje počinje se izvoditi petlja koja će se izvoditi neprekidno.

Pritiskom tipke ⇧ uključiti zelene led diode te pomaknuti robota prema naprijed 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇨ uključiti desnu žutu diodu te pomaknuti robota udesno 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇦ uključiti lijevu žutu diodu te pomaknuti robota lijevo 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇩ uključiti plave led diode te pomaknuti robota unazad 0,5 s.

Kada se pritisne tipka A robot se zaustavlja i uključuju se crvene led diode.

1. U programu kreiramo niz naredbi koji će simulirati rad policijskog vozila.

Program se pokreće pritiskom na tipku za pokretanje te se izvršava sve dok se ne prekine ponovnim pritiskom na tipku.

Robot će tražiti prepreku i kada dođe do nje okrenuti se udesno ili ulijevo te nastaviti voziti dok ne dođe do nove prepreke.

Kako bi se simulirao rad policijskog vozila možete se koristiti sljedećim kodom.



1. Kreiramo program koji će pritiskom na tipku A simulirati rad semafora . Kada se pritisne tipka A nakon 3 sekunde čekanja na 15 sekundi uključit će se zeleno svjetlo.
2. Korištenjem daljinskog upravljača nakon što je pritisnuta tipka za pokretanje počinje se izvoditi petlja koja će se izvoditi neprekidno.

Pritiskom tipke ⇧ uključiti zelene led diode te pomaknuti robota prema naprijed 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇨ uključiti desnu žutu diodu te pomaknuti robota udesno 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇦ uključiti lijevu žutu diodu te pomaknuti robota lijevo 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇩ uključiti plave led diode te pomaknuti robota unazad 0,5 s.

Kada se pritisne tipka A robot se zaustavlja i uključuju se crvene led diode.

1. U programu kreiramo niz naredbi koji će simulirati rad policijskog vozila.

Program se pokreće pritiskom na tipku za pokretanje te se izvršava sve dok se ne prekine ponovnim pritiskom na tipku.

Robot će tražiti prepreku i kada dođe do nje okrenuti se udesno ili ulijevo te nastaviti voziti dok ne dođe do nove prepreke.

Kako bi se simulirao rad policijskog vozila možete se koristiti sljedećim kodom.



1. Kreiramo program koji će pritiskom na tipku A simulirati rad semafora . Kada se pritisne tipka A nakon 3 sekunde čekanja na 15 sekundi uključit će se zeleno svjetlo.
2. Korištenjem daljinskog upravljača nakon što je pritisnuta tipka za pokretanje počinje se izvoditi petlja koja će se izvoditi neprekidno.

Pritiskom tipke ⇧ uključiti zelene led diode te pomaknuti robota prema naprijed 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇨ uključiti desnu žutu diodu te pomaknuti robota udesno 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇦ uključiti lijevu žutu diodu te pomaknuti robota lijevo 0,5 s.

Pritiskom tipke ⇩ uključiti plave led diode te pomaknuti robota unazad 0,5 s.

Kada se pritisne tipka A robot se zaustavlja i uključuju se crvene led diode.

1. U programu kreiramo niz naredbi koji će simulirati rad policijskog vozila.

Program se pokreće pritiskom na tipku za pokretanje te se izvršava sve dok se ne prekine ponovnim pritiskom na tipku.

Robot će tražiti prepreku i kada dođe do nje okrenuti se udesno ili ulijevo te nastaviti voziti dok ne dođe do nove prepreke.

Kako bi se simulirao rad policijskog vozila možete se koristiti sljedećim kodom.

