

# Bądź eko!

Mijamy się.

## Wyzwanie:

Zaprogramuj dwa roboty Photon tak, by mijaly się po wykryciu robota jadącego z naprzeciwka. Wykorzystaj możliwości czujnika odległości.



## Planowanie:

Zastanów się:

- Gdzie w robocie wbudowany jest czujnik odległości?
- Jak działa czujnik odległości?
- Co spowoduje, że robot zareaguje na zmianę zarejestrowaną przez czujnik?
- W którym interfejsie zaprogramujesz robota?
- Ile miejsca potrzebują roboty, by wykonać to zadanie?
- Jakie ruchy musi wykonać robot pierwszy, a jakie drugi?
- Gdzie można wykorzystać wymyślone przez Ciebie rozwiązanie?

## Projekt i realizacja:

Wyobraź sobie mijankę tramwajową, zaplanuj miejsce startu dla obu robotów, miejsce, w którym mają się minąć i miejsce zatrzymania obu robotów (warto zmierzyć długość każdego odcinka trasy). Uruchom roboty Photon i aplikację. Zaprogramuj oba roboty i przetestuj swoje rozwiązania. Zrób Print Screen programu i dołącz do dokumentacji projektu.

