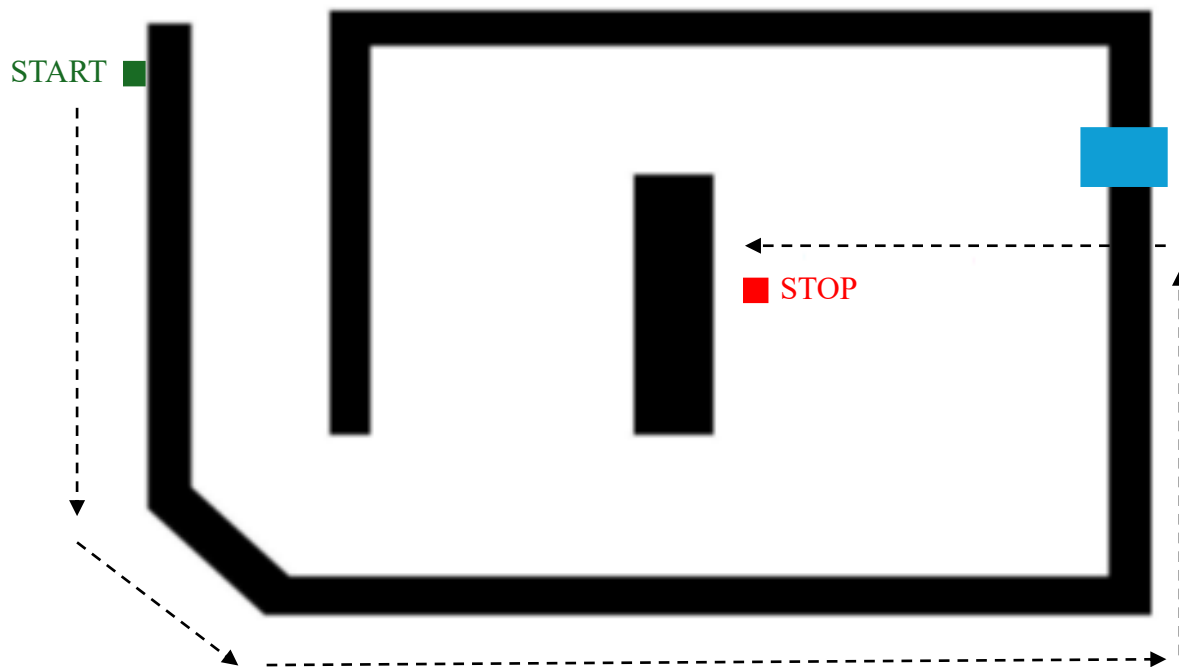


1.

Pontszám:

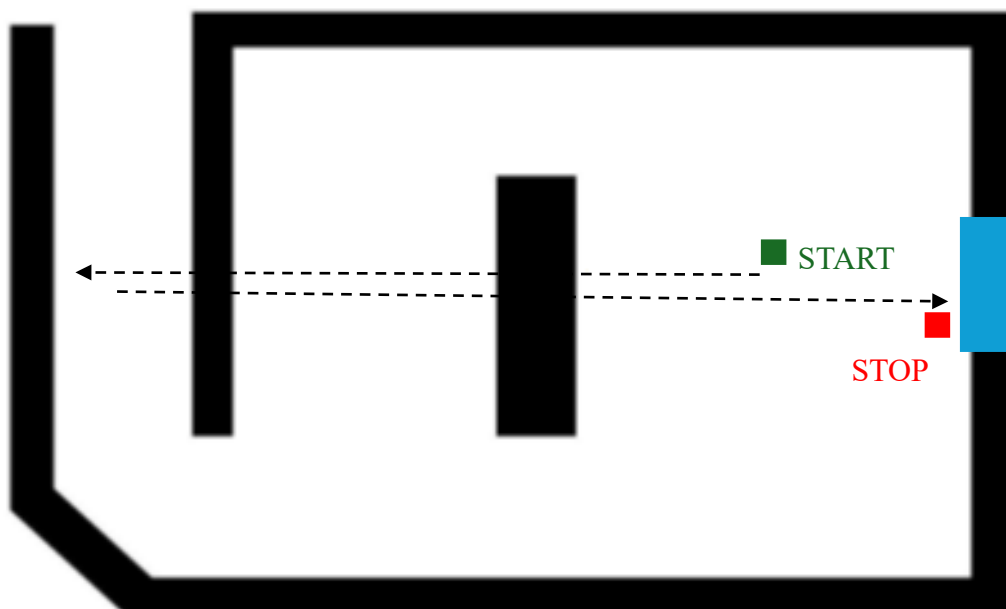
A robot a START pozícióból indulva 30-as motorerősséggel a haladási irány szerinti jobb oldalon követi a fekete vonalat, amíg 10 cm-en belül akadályt nem érzékel. Ekkor megáll, balra fordul 90 fokkal. Ezután egyenesen halad előre, amíg fekete vonalat nem érzékel. Itt megáll, és befejezi a működését.



2.

Pontszám:

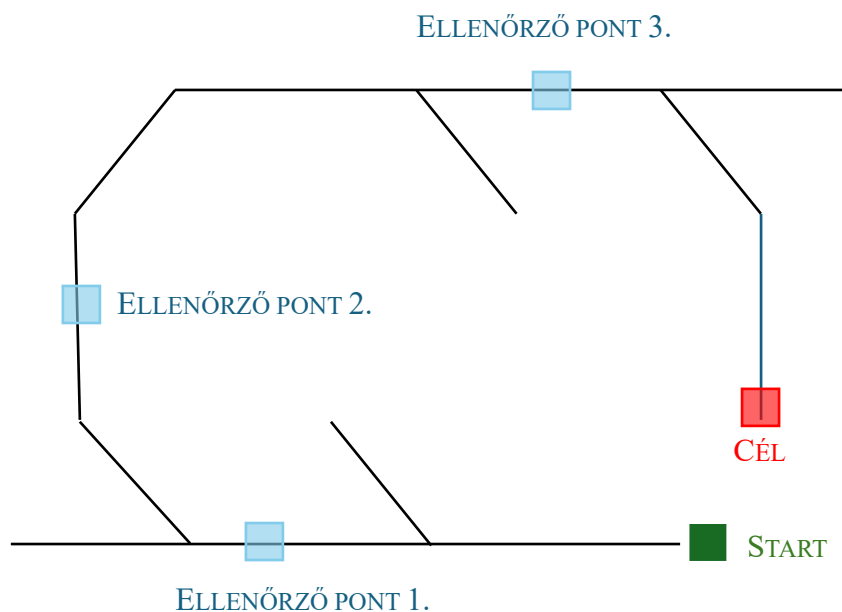
A robot a START pozícióból indulva előre megy, fekete csíkok felett. A harmadik csíknál megáll, majd tolat, amíg akadályt nem érzékel. Ekkor megáll és befejezi a működését.



3.

Pontszám:

Írjon programot, melyet végrehajtva a robot a **START** pozícióról indulva, az **ELLENŐRZŐ PONT**okat a megadott sorrendben érintve, útvonalkövetéssel a **CÉL**-ba ér. Mozgás közben a csapat az ütközésérzékelő szenzorral adhat információt a robotnak, segítve a tájékozódást, a működést.



4.

Pontszám:

A robot a **START** pozícióból indulva (a színérzékelő használata nélkül) a megadott sorrendben megérinti az akadályokat, majd visszatér a kiindulási helyre, és befejezi a működését. Az érintéseket rövid hangjelzéssel jelezzé.

