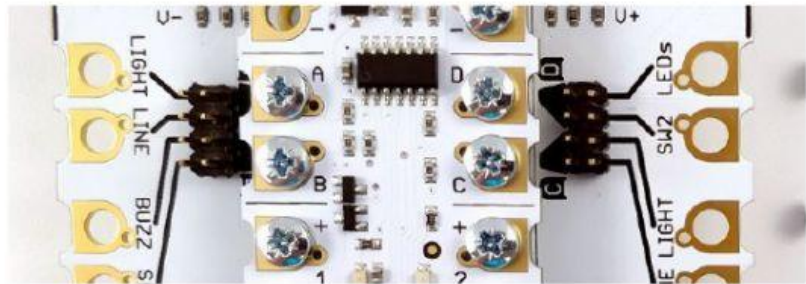
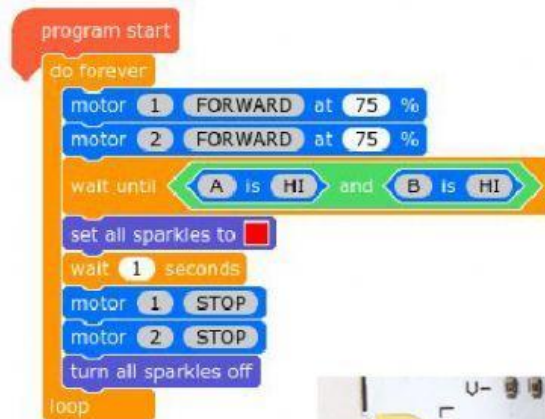


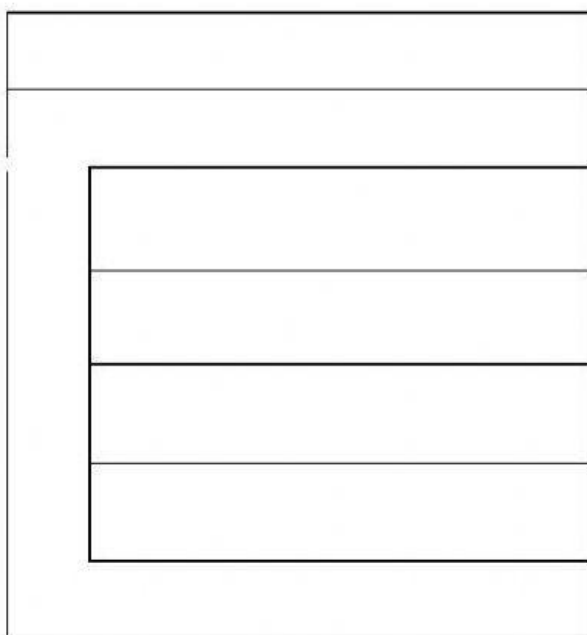
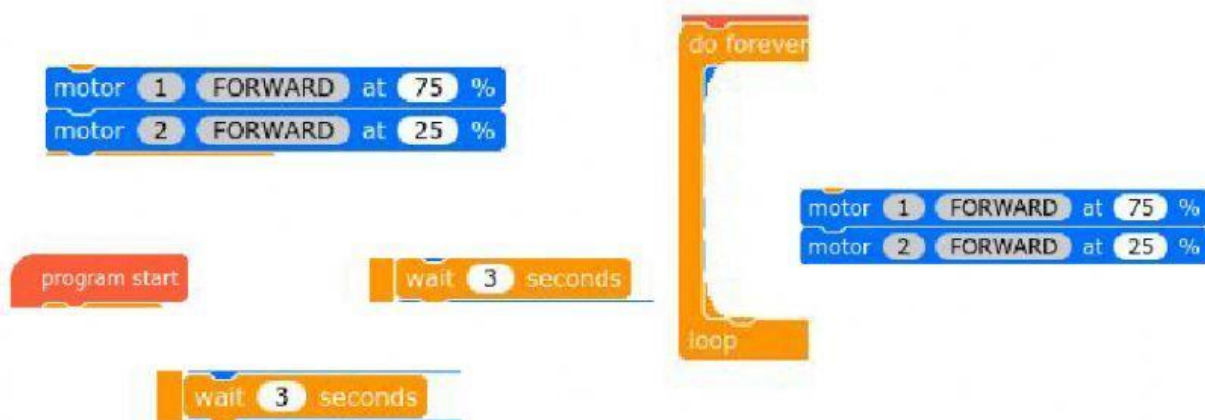
A VEURE QUÈ HEM ENTÈS EL FUNCIONAMENT DEL ROBOT I DE LA SEVA PROGRAMACIÓ?

1. El programa següent modifica el comportament del robot en detectar una **línia negra**. **Connecta** els ports que siguin necessaris, a sobre de la imatge del robot.
Tens dos jumpers, i si necessites cable fes servir el ratolí per fer la selecció.

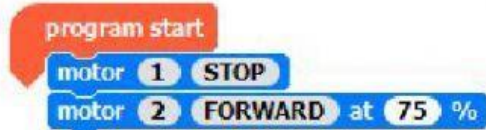
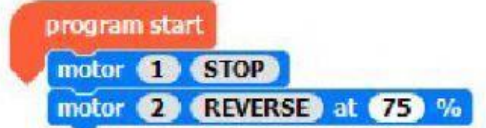


2. Al programa anterior **què fa** el robot en detectar una línia negra?
 - a. S'atura
 - b. Encén tots els leds de color vermell, espera 1 segon, i s'atura.
 - c. Encén tots els leds de color vermell, espera 1 segon, s'atura i apaga els leds.
 - d. S'atura i encén i apaga tots els leds.

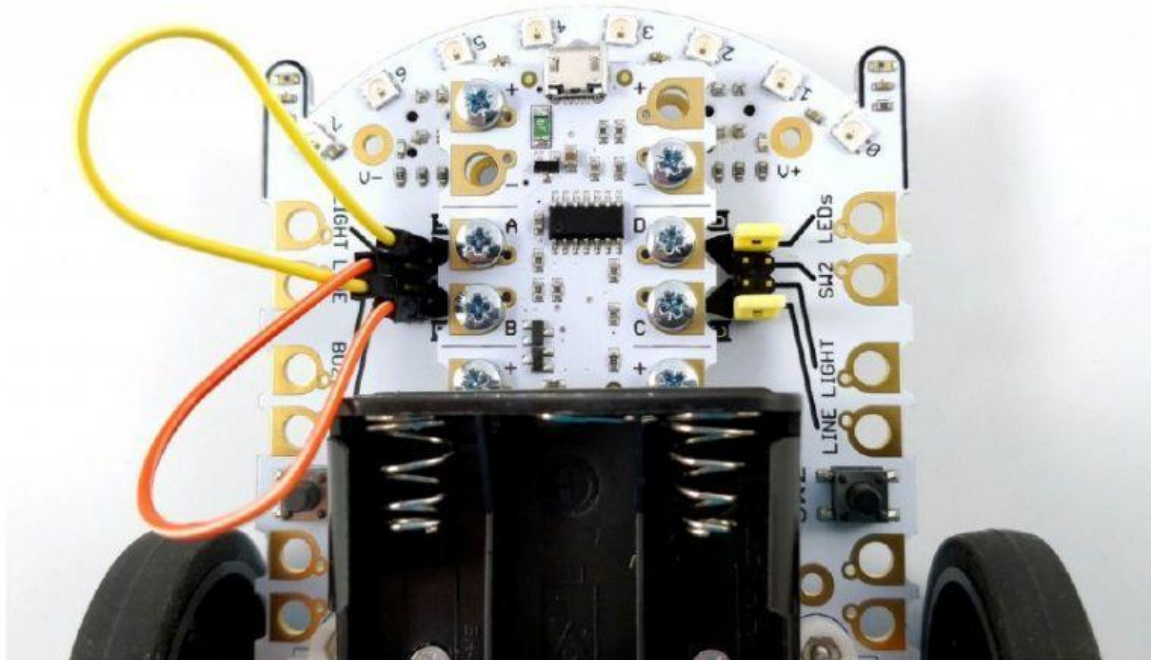
3. **Col·loca** les **instruccions** de manera ordenada, per aconseguir que el nostre robot circuli fent zig-zag, començant girant cap a la dreta.



4. Indica el **sentit** (endavant endarrera) i la **direcció** (dreta i esquerra) cap a on gira el vostre robot amb les instruccions següents.

 <pre> program start motor 1 FORWARD at 75 % motor 2 REVERSE at 75 % </pre>	a) Cap endavant b) Cap endarrera c) Dreta d) Esquerra
 <pre> program start motor 1 STOP motor 2 FORWARD at 75 % </pre>	e) Cap endavant f) Cap endarrera g) Dreta h) Esquerra
 <pre> program start motor 1 STOP motor 2 REVERSE at 75 % </pre>	i) Cap endavant j) Cap endarrera k) Dreta l) Esquerra
 <pre> program start motor 1 FORWARD at 75 % motor 2 REVERSE at 75 % </pre>	m) Cap endavant n) Cap endarrera o) Dreta p) Esquerra

5. Indica quins **sensors i/o actuadors** puc fer servir amb aquestes connexions del meu robot:



- a) El dos sensors de llum (B i C), els actuadors LED's i el Brunzidor (A)
- b) El dos sensors de línia (B i C), els actuadors LED's i el Brunzidor (A).
- c) El dos sensors LDR (B i C), els actuadors LED's i el Brunzidor (A).
- d) El dos sensors de llum (B i C) i l'actuator Brunzidor (A).