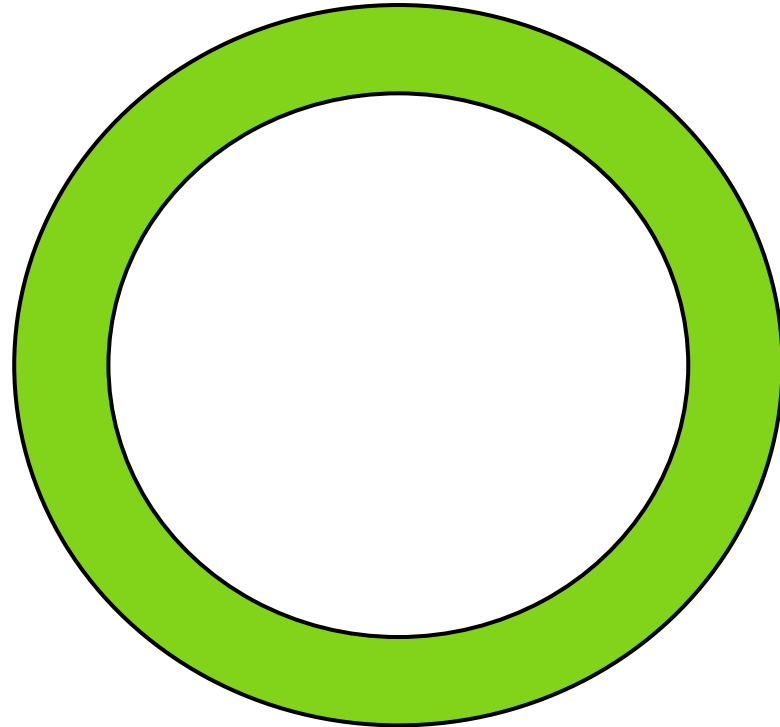
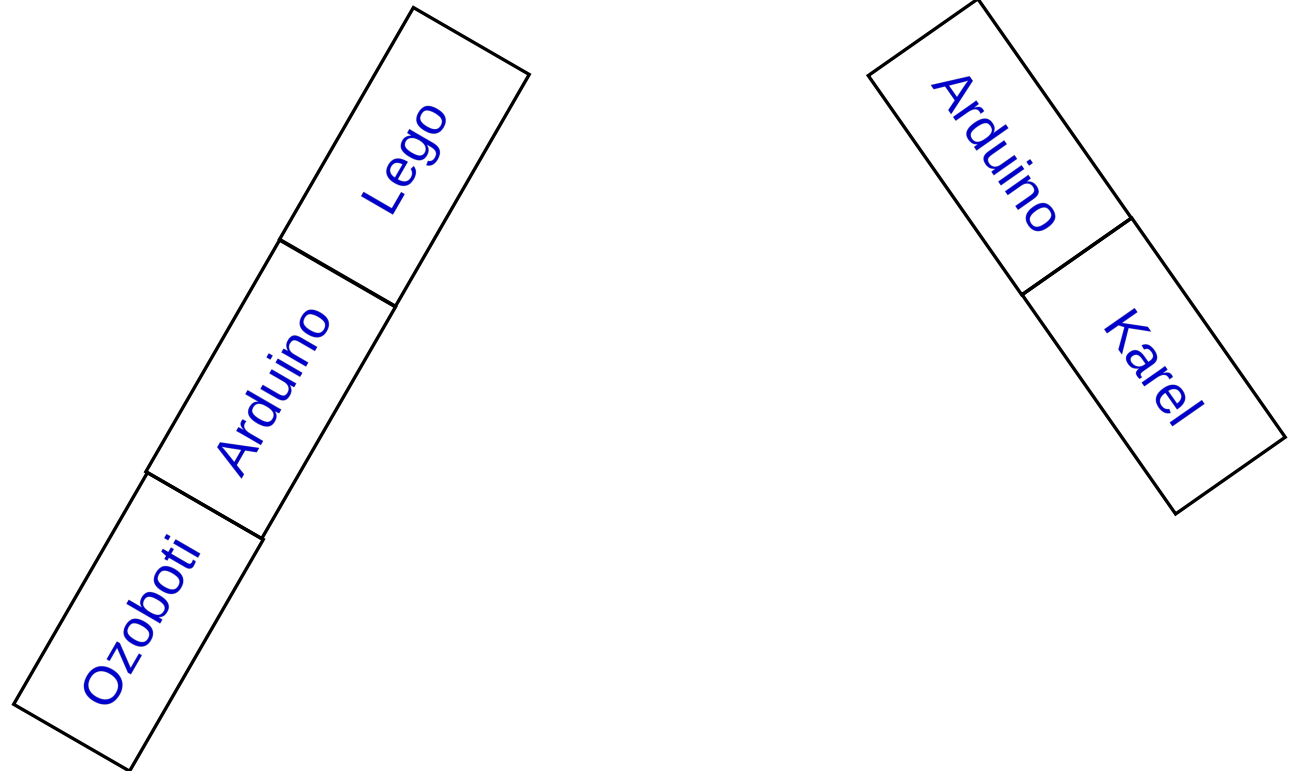


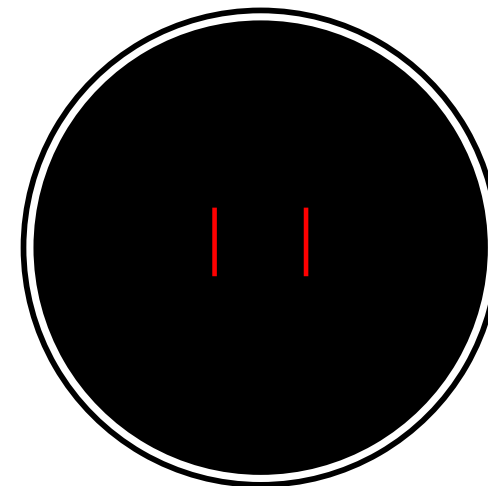
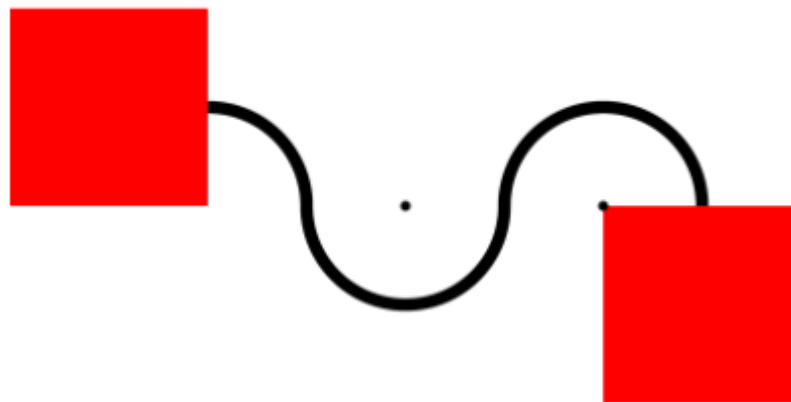
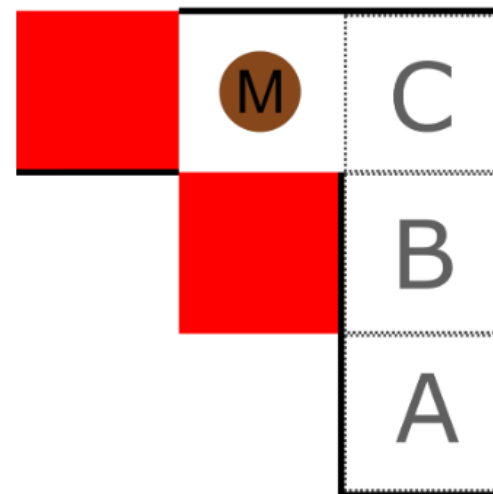
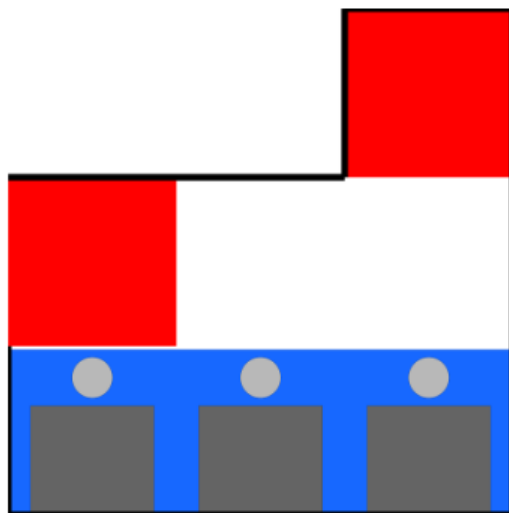
- Organizace
- Rozmístění
- Lego
- Arduino
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid



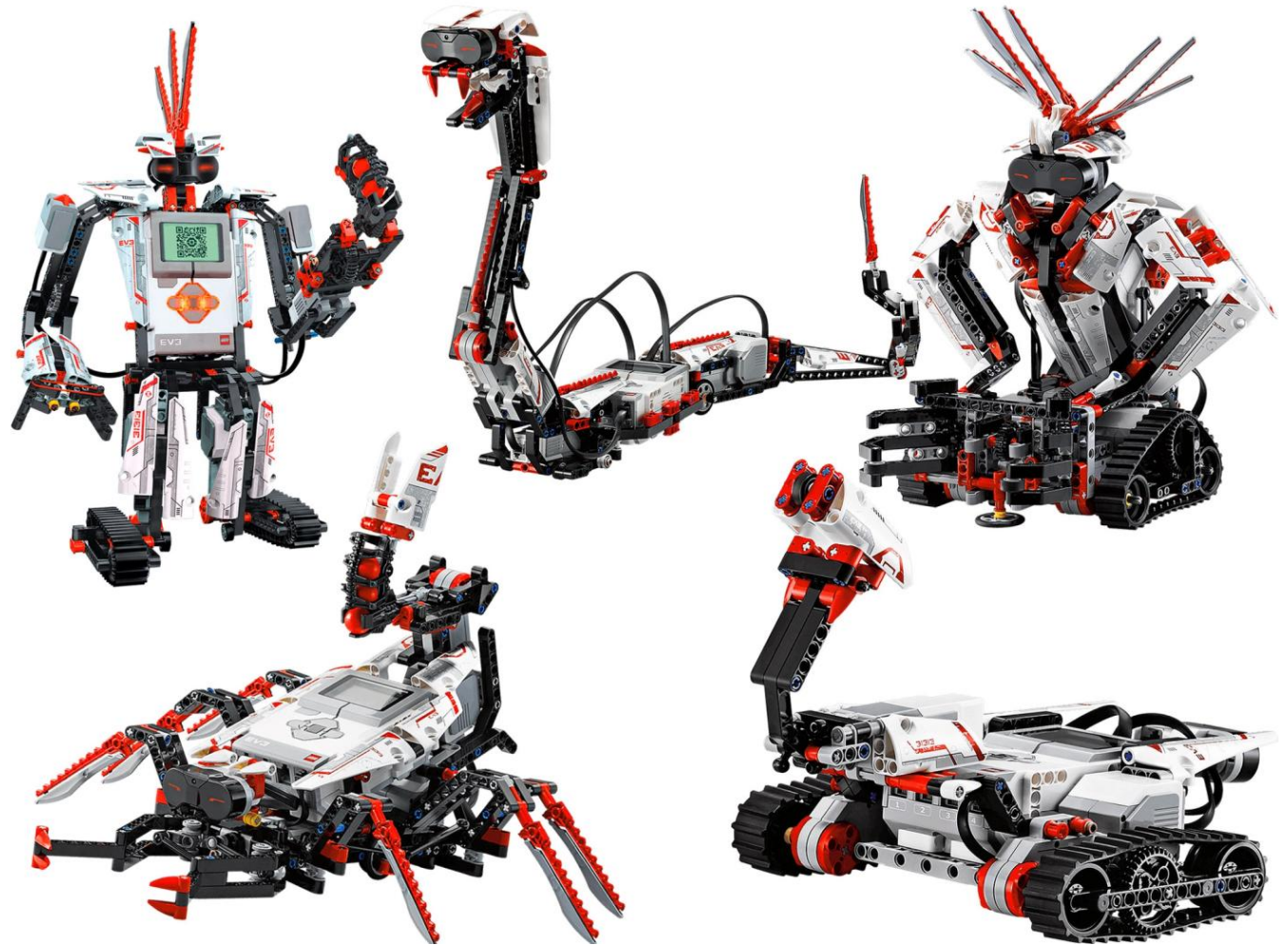
- Organizace
- Rozmístění**
- Lego
- Arduino
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid



- Organizace
- Rozmístění
- Lego**
- Arduino
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid



- Organizace
- Rozmístění
- Lego**
- Arduino
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid



- Organizace
- Rozmístění
- Lego
- Arduino**
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid

DŮLEŽITÉ ČÁSTI NÁVODU

- 1) Nastavení servomotorů na začátku
- 2) Délky šroubků
- 3) Opatrně při utahování tohoto:



- Organizace
- Rozmístění
- Lego
- Arduino
- Ozoboti**
- Karel
- Deníky a úklid

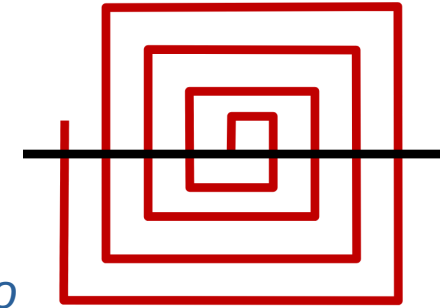
CO JE POTŘEBA VĚDĚT?

- Kalibrace
- Nahrávání **blikáním**
- **Podrobnost** bloků: úrovně 1-5
- Spouštění programu: **dvojklik**
- Ozobot „čte“ **zeshora dolů** (zaseknutí)



- Organizace
- Rozmístění
- Lego
- Arduino
- Ozoboti**
- Karel
- Deníky a úklid

JAKÉ JSOU ÚKOLY?



1) „Spirála“

Ozobot jezdí do spirály jako na obrázku. V horní půlce jede vždy rychle a ve spodní půlce jede vždy pomalu.

2) „Barva podle vzdálenosti“

Ozobot ujede kus cesty (např. 10 mm), potom přidá 20 k jedné z barev a to opakuje min. 10x.

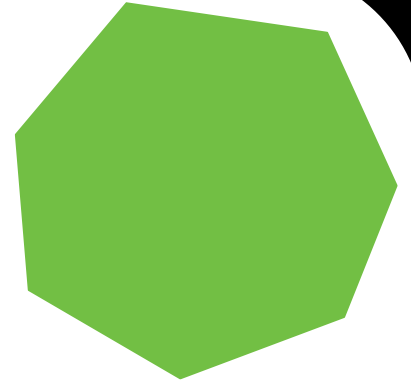


3) „Závod“

Jezdí všichni Ozoboti stejně rychle? Vyzkoušíme to tak, že do 4 Ozobotů nahrajeme stejný program pro rychlou jízdu dopředu a naráz je spustíme.

- Organizace
- Rozmístění
- Lego
- Arduino
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid**

DŮLEŽITÉ JE SI ZAPSAT



- kde jsme skončili
- co ještě příště vyzkoušet

- Organizace
- Rozmístění
- Lego
- Arduino
- Ozoboti
- Karel
- Deníky a úklid**

