

NR.	<u>Bewegen</u> Opdracht	Vraag?	Antwoord	OK?
01	Rijd 50 cm recht vooruit.	Hoeveel rotaties van het wiel?		
02	Rijd 50cm vooruit, en .. terug achteruit.	Kom je terug uit op jouw startplaats?		
03	Rijd vooruit, draai een rechte hoek en nog een stukje vooruit.	Een wiel draait en een .....?		
04	Rijd een vierkant .	Welke verloopblok gebruik je?		
05	Rijd een cirkel.	Hoeveel keer herhalen?		
06	Beweeg, stop en laat een geluid afspelen	Welke actieblok gebruik je?		
07	Beweeg, stop en verander het statuslicht	Welke actieblok gebruik je?		
08	Blijf staan . Laat de arm bewegen (op ... en neer)	Welke motor gebruik je ?		
09	Blijf staan. Laat de arm 90° omhoog, stoppen en weer terug gaan.	Op hoeveel graden moet je motor instellen?		
10	Willekeurige beweging	Welke beweging ?		

NR.	<u>Sensoren</u> Opdracht	Vraag?	Antwoord	OK?
11	Rijd traag vooruit. Wanneer je ergens tegen botst, moet de robot een beetje achteruit rijden.	Welke waarde heeft het vermogen tijdens het achteruit rijden?		
12	Rijd tot op 15 cm van een obstakel. Niet botsen..	Welke waarde staat er bij afstand op de sensor?		
13	Rijd 25 cm vooruit. Draai een rechte hoek. Maak daarna een vierkant .	Welke waarde heeft de sensor tijdens het draaien?		
14	Rijd in de richting van een zwarte lijn. De robot mag deze lijn niet overschrijden.	Welke waarde heeft wit ? En welke waarde heeft zwart?		
16	Laat de robot stoppen op een zwarte lijn.	Welke waarde heeft zwart?		
15	Zet de robot met de sensor op een zwarte lijn. Laat de robot rijden. Hij moet de lijn volgen.	Welke nieuwe actie gebruik je?		
16	Willekeurige bewegingen met gebruik van een sensor	Welke sensor gebruik je?		
17	Eigen opdracht uitvoeren	Welke opdracht?		

DE ROBOT KOMT GEEN BANEN HALEN, MAAR WELVAART BRENGEN