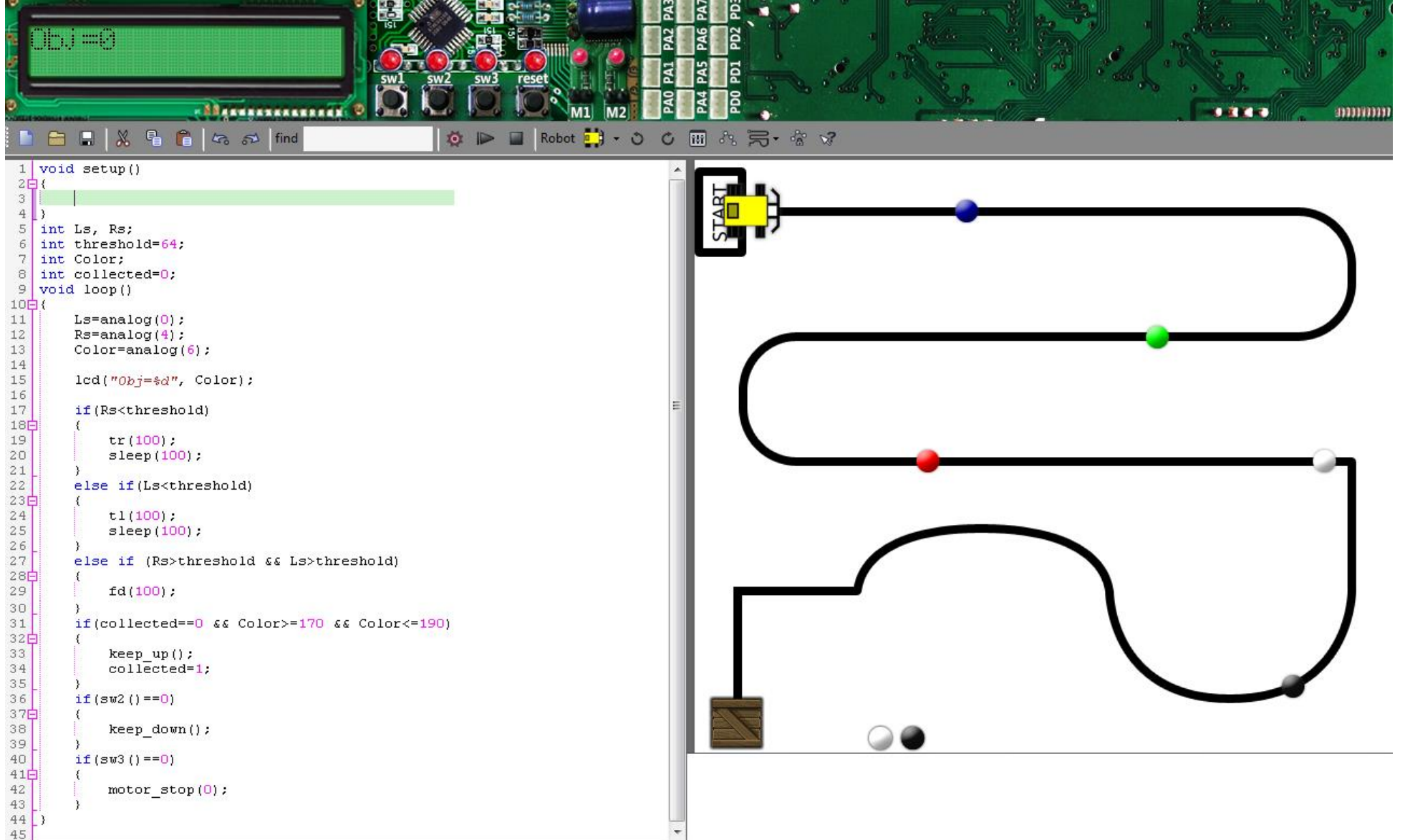


Proje 12: Topları İtekle Hedefe Ulaş

Son projemiz için ilk yapmamız gereken PA0 ve PA4 analoglarımıza sensörler yerleştirmek. Sonra map butonuna tıklayıp aşağıdaki görseldeki haritamızı seçiyoruz. Sonra toplarımızı siyah takip şeridine rastgele koyuyoruz. Sol taraftaki kodları yazıp programımızı çalıştırıyoruz. Bakalım robotumuz önündeki engelleri aşarak sonuca ulaşabilecek mi?



```
1 void setup()
2 {
3   //
4 }
5 int Ls, Rs;
6 int threshold=64;
7 int Color;
8 int collected=0;
9 void loop()
10 {
11   Ls=analog(0);
12   Rs=analog(4);
13   Color=analog(6);
14
15   lcd("Obj=%d", Color);
16
17   if(Rs<threshold)
18   {
19     tr(100);
20     sleep(100);
21   }
22   else if(Ls<threshold)
23   {
24     tl(100);
25     sleep(100);
26   }
27   else if (Rs>threshold && Ls>threshold)
28   {
29     fd(100);
30   }
31   if(collected==0 && Color>=170 && Color<=190)
32   {
33     keep_up();
34     collected=1;
35   }
36   if(sw2()==0)
37   {
38     keep_down();
39   }
40   if(sw3()==0)
41   {
42     motor_stop(0);
43   }
44 }
45
```