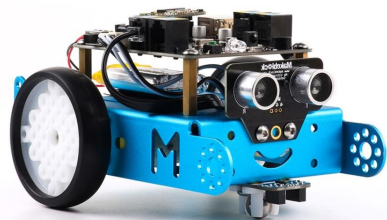


# Gran Premio

**Gran premio**  
Che vinca il migliore!



### **Obiettivo**

mBot deve seguire il percorso da START a FINISH nel minor tempo possibile.

### **Requisiti principali**

Pulsante: attivazione mBot

Microfono: attivazione motori

Telecomando: regolazione velocità

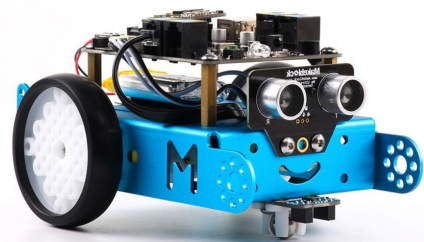
Sensore di linea: resta in carreggiata!

### **Requisiti opzionali**

Faccina: emozioni tramite emoticon!

Sensore US: ostacoli lungo il percorso!

Squadra: \_\_\_\_\_



Partecipanti:

\_\_\_\_\_

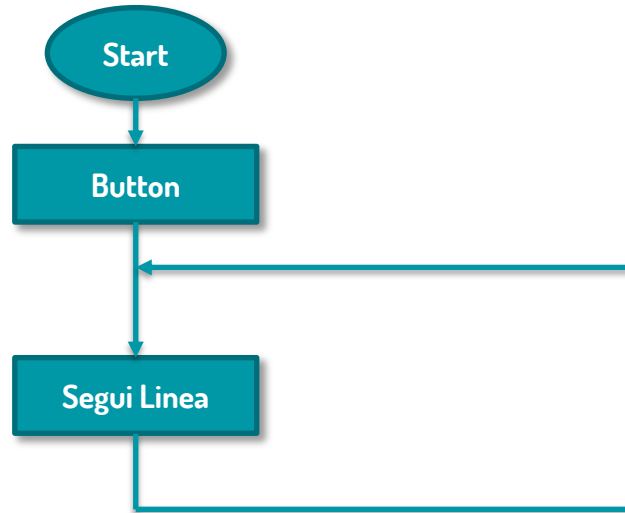
\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_

# Gran premio

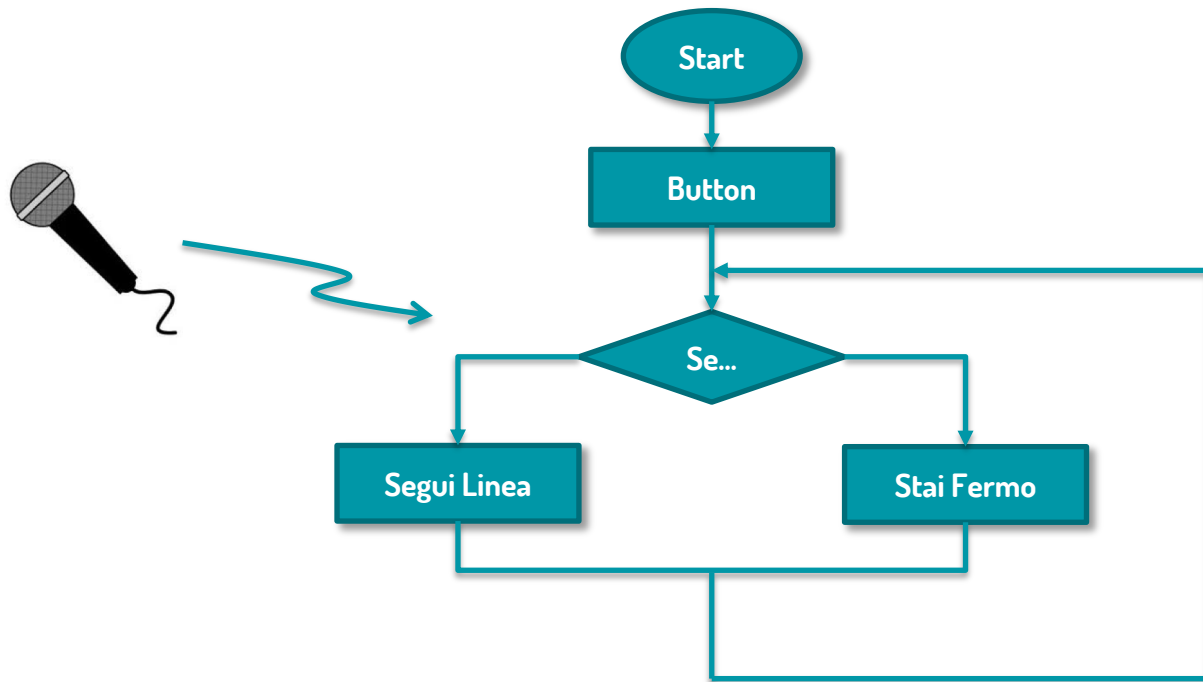
## Flow Chart





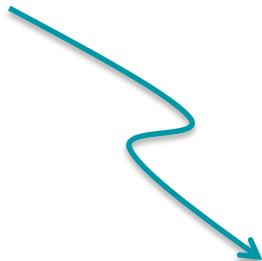
# Gran premio

## Flow Chart



# Gran premio

## Flow Chart



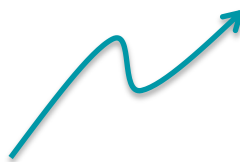
ruota sinistra a potenza 50 %, ruota destra a potenza 50 %

# Gran premio

## Flow Chart



velocità



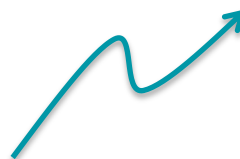
ruota sinistra a potenza 50 %, ruota destra a potenza 50 %


# Gran premio

## Flow Chart



velocità



 ruota sinistra a potenza **velocità** %, ruota destra a potenza **velocità** %

# Gran premio

## Flow Chart

