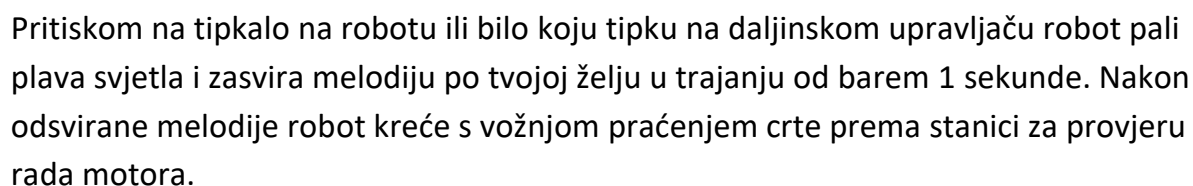


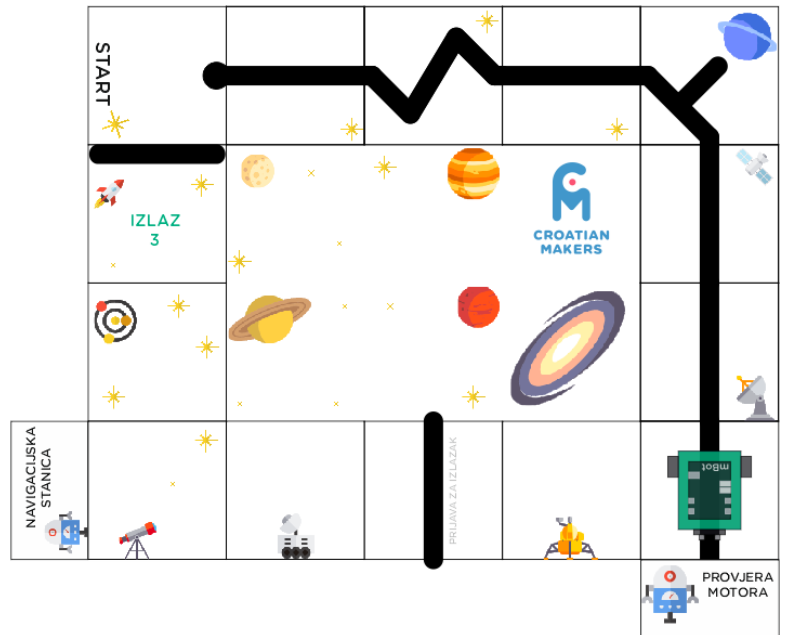
Robot je nakon lansiranja krenuo u svoju svemirsku misiju. Prvi zadatak mu je na obližnjoj svemirskoj postaji provjeriti ispravnost rada svojih motora te preuzeti novu mapu s rutom koja će ga voditi prema udaljenom planetu u nastavku putovanja.

Postavi robot na poziciju START kako je prikazano na slici da s oba senzora za praćenje linije bude na crnoj crti.

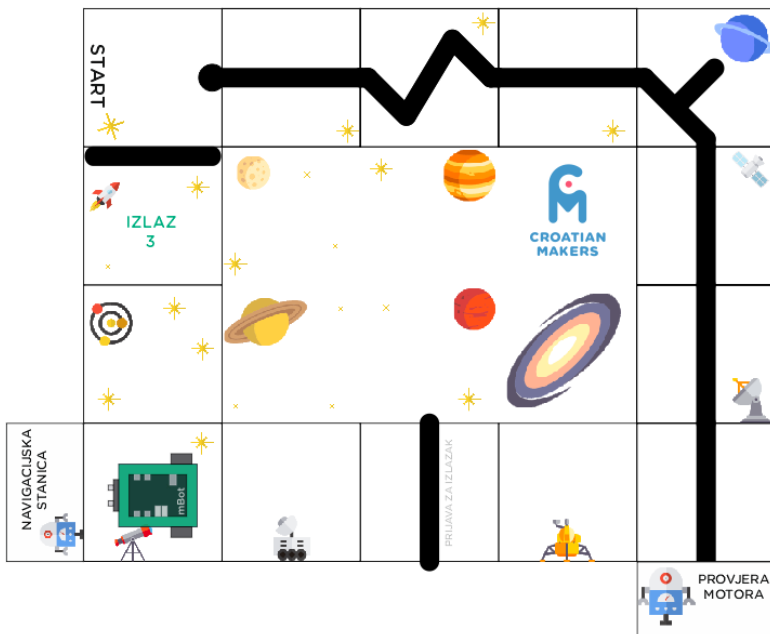


Dok vozi prema stanici, proći će pokraj plavog planeta koji mu se nalazi s lijeve strane, no nema vremena skrenuti prema njemu. Ako robot skrene prema plavom planetu, izgubit će na vremenu te potrošiti dio goriva, no može nastaviti s vožnjom.

Robot nastavlja s praćenjem crte i vozi do stanice za provjeru rada svojih motora. Ultrazvučnim senzorom robot može detektirati da se približio stanici i zaustaviti se ispred nje kako je prikazano na slici (sa sva tri kotača unutar kvadrata).

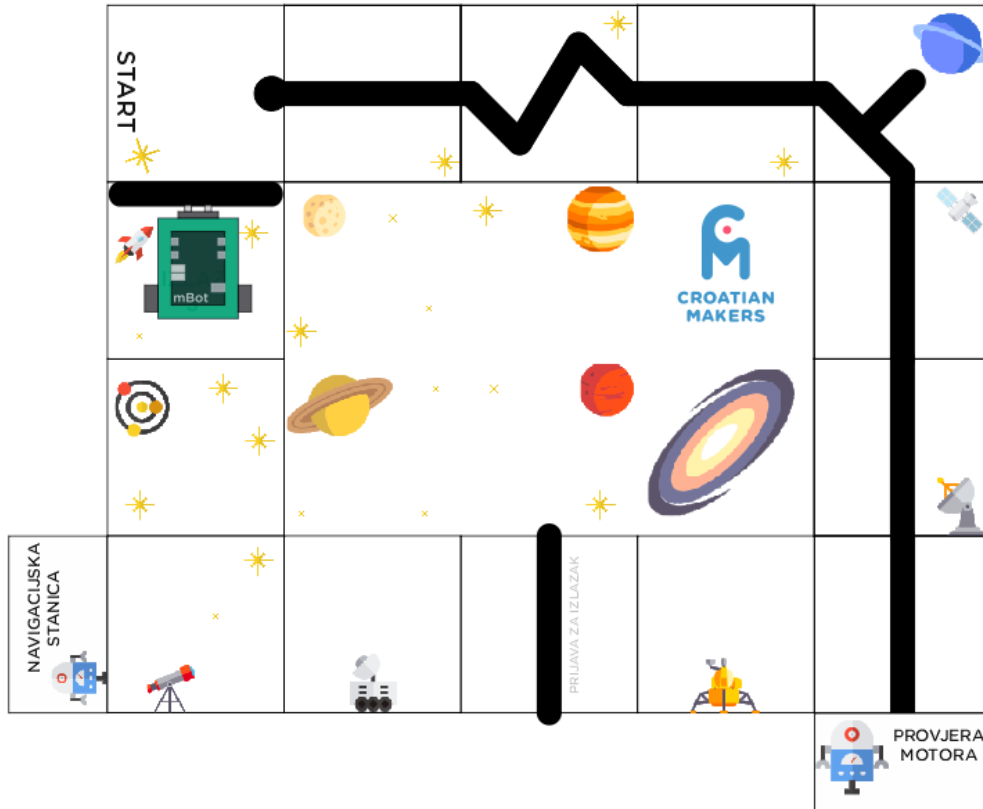


Kad se robot zaustavi, pali zelena svjetla na 2 sekunde kao znak provjere rada motora. Nakon što robot provjeri da mu oba motora ispravno rade, mijenja boju svjetla u plavu, zakreće se udesno i krene prema navigacijskoj stanici kako bi preuzeo mapu za nastavak putovanja.



Robot se zaustavlja pomoću ultrazvučnog senzora ispred stanice, kako je prikazano na slici (sa sva tri kotača unutar kvadrata). U stanici kreće preuzimanje mape koje traje 3 sekunde. Dok robot preuzima i pohranjuje mapu, ukupno 3 puta upali i ugasi žuta svjetla tako da pola sekunde svjetla budu upaljena te pola sekunde ugašena. Nakon što je mapa preuzeta, robot pali zelena svjetla.

Nakon paljenja zelenog svjetla, robot se zakreće udesno prema IZLAZU 3 i vozi prema njemu te se na kraju se zaustavlja na crnoj crti kako je prikazano na slici (sa svim kotačima unutar kvadrata IZLAZA 3). Nakon zaustavljanja robot pali lijevu diodu crvenim, a desnu žutim svjetlom.



Što će se događati na njegovom putovanju kroz svemir, saznat ćeš u sljedećem kolu Lige.

U tablici bodovanja možeš pratiti bodove za pojedine radnje u vožnji robota, a to ti služi kao provjera jesi li sve dobro programirao.

Tijekom natjecanja možeš imati probnih vožnji koliko želiš, a kad si spreman za pravu vožnju mentor će snimati tvog robota i mjeriti mu vrijeme.

Mjerenje vremena vožnje počinje pritiskom na tipkalo ili na daljinskom upravljaču, a prestaje kad robot upali crveno i žuto svjetlo u prostoru IZLAZA 3.

Putem, dok se robot kreće skupljaš bodove. Dopušteno je da robot za vrijeme vožnje izađe sa staze samo s jednim kotačem (robot ima 3 kotača). Ako robot tijekom vožnje izađe s dva ili tri kotača van staze, vožnja se prekida i osvajaš one bodove koje si do tada skupio.

**Maksimalan broj bodova koji možete osvojiti u ovo kolu je 400.**

## Tablica bodovanja

Bodovanje vožnje	Maks. broj bodova
Robot je pokrenut na ispravan način (tipkalo ili daljinski upravljač).	19
Robot pali plava svjetla.	21
Robot zasvira melodiju u trajanju od barem 1 sekunde.	32
Robot praćenjem crte vozi do stanice za provjeru rada motora.	42
Robot se zaustavlja ispred stanice za provjeru rada motora.	43
Nakon zaustavljanja robot pali zelena svjetla na 2 sekunde.	21
Robot mijenja boju u plavu.	21
Robot se zakreće udesno prema stanici za navigaciju.	30
Robot vozi do navigacijske stanice i ispred nje se zaustavlja.	37
Svjetlosna signalizacija preuzimanja mape (paljenje i gašenje žutog svjetla 3 sekunde).	34
Robot pali zelena svjetla.	21
Robot se zakreće udesno i vozi prema izlazu 3.	25
Robot se na kraju zaustavlja na IZLAZU 3 na crnoj crti kako je prikazano na slici (sva 3 kotača unutar kvadrata).	32
Nakon zaustavljanja robot lijevu diodu pali crvenim, a desnu žutim svjetlom.	22
<b>Vrijeme vožnje u sekundama</b>	
<b>Ukupno bodova (max 400)</b>	