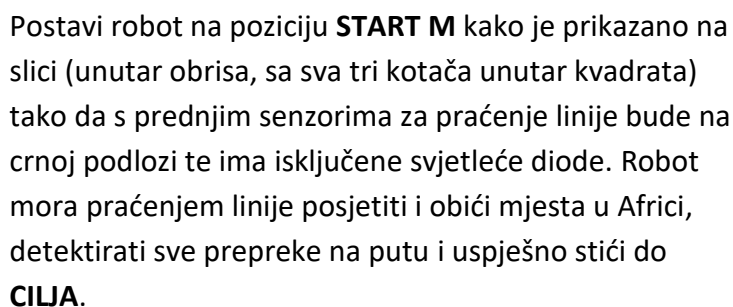


U prošlom kolu lige, robot je svoje europsko putovanje završio ukrcavanjem na trajekt prema Africi. U 2. kolu Lige, robot nastavlja svoju avanturu automobilom, istražujući afrički kontinent. Na safariju fotografira divlje životinje i prekrasnu prirodu, obilazi živopisne afričke gradove te prelazi prostranu pustinju. Izradi program koji će omogućiti robotu da upozna i doživi raznolikost afričkih država, a pritom stigne na vrijeme do aerodroma kako bi ulovio let za Aziju.



S isključenim svjetlima kreće s praćenjem linije.

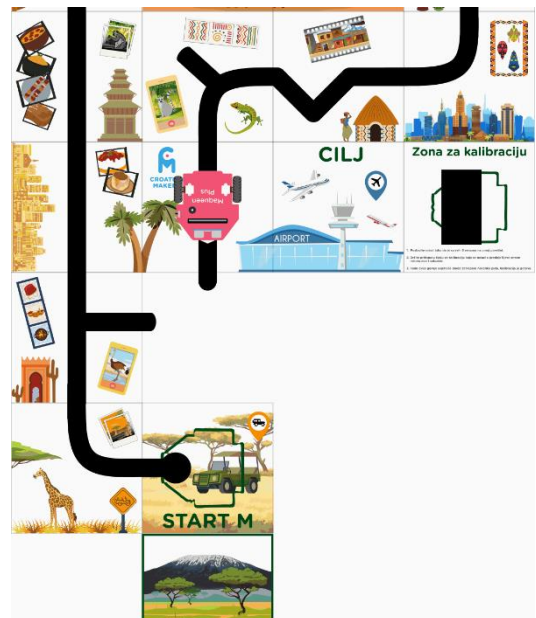
Uživa u pogledu na piramide, a zatim s uključenim crvenim svjetlima nastavlja s praćenjem linije i putem prolazi kroz pustinju, susreće afrička plemena te obilazi velike afričke gradove.



Tijekom praćenja linije naići će na križanje na kojem mora skrenuti lijevo, prema palmama i prepreci sa slikom planine Kilimandžaro.

Robot prati liniju sve dok ultrazvučnim senzorom ne detektira prepreku postavljenu na označeno mjesto (polje sa slikom planine Kilimandžaro).

Zaustavlja se na 2 sekunde unutar kvadrata sa slikom palme i CM logotipa kako je prikazano na slici (sa sva tri kotača unutar kvadrata) te isključuje RGB svjetla kako bi uživao u pogledu.



S isključenim svjetlima zakreće se ulijevo prema CILJU. Robot vozi ravno do CILJA i zaustavlja se kako je prikazano na slici (sa sva tri kotača unutar kvadrata).



Nakon zaustavljanja, uključuje zelena svjetla i svira melodiju po tvojoj želji u trajanju od barem 2 sekunde. Robot je na vrijeme stigao na aerodrom i s uključenim svjetlima čeka svoj let za Aziju.

---

Tijekom natjecanja možeš imati probnih vožnji koliko želite, a kad si spreman za pravu vožnju mentor će snimiti robot i mjeriti mu vrijeme.

**Napomena:** Ako za vrijeme programiranja i isprobavanja rješenja te prilikom ocjenjivanja primijetiš da robot ne prati liniju kako treba, postavi robot najprije u **Zonu za kalibraciju** te izvrši kalibraciju prema uputama koje pišu na stazi. Nakon toga pokreni robot s pozicije START M.

Mjerenje vremena vožnje počinje pritiskom na tipkalo na micro:bitu, a prestaje kad se robot zaustavi na CILJU. **Reproduciranje melodije i uključivanje RGB svjetala na CILJU ne ulazi u mjerenje vremena vožnje.** Robot samostalno izvršava zadatke tijekom vožnje. Ako robota pomičeš rukom, vožnja se prekida i osvajaš one bodove koje si do tada sakupio.

Putem, dok se robot kreće, sakupljaš 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 sakupio.

Maksimalan broj bodova koji možeš osvojiti u ovom kolu je **400**.

## Tablica bodovanja

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

RB	ZADATAK	BODOVI
1.	Robot je ispravno postavljen na poziciji START M.	16
2.	Robot ima isključena svjetla.	14
3.	Robot je pokrenut na ispravan način (tipkalo na micro:bitu).	13
4.	Robot uključuje zelena RGB svjetla na ispravan način.	18
5.	Robot uspješno prati liniju do prepreke postavljenje u polje sa slikom piramida.	37
6.	Robot se zaustavlja na 2 sekunde unutar kvadrata s raskrižjem i slikom noja (sa sva tri kotača unutar kvadrata).	49
7.	Robot uključuje crvena RGB svjetla na ispravan način.	18
8.	Robot uspješno prati liniju do idućeg križanja i na križanju skreće lijevo.	22
9.	Robot uspješno prati liniju do prepreke postavljenje u polje sa slikom planine Kilimandžaro.	37
10.	Robot se zaustavlja na 2 sekunde unutar kvadrata sa slikom palme i CM logotipa (sa sva tri kotača unutar kvadrata).	49
11.	Robot isključuje svjetla na ispravan način.	18
12.	Robot se zakreće ulijevo i uspješno vozi ravno prema CILJU.	33
13.	Robot se uspješno zaustavlja na CILJU (sa sva tri kotača unutar kvadrata).	43
14.	Robot uključuje zelena RGB svjetla na ispravan način.	18
15.	Robot reproducira melodiju po izboru u trajanju od barem 2 sekunde.	15
	<b>UKUPNO</b>	<b>400</b>