



## PRACOVNÍ LIST – ROBOMASTER S1

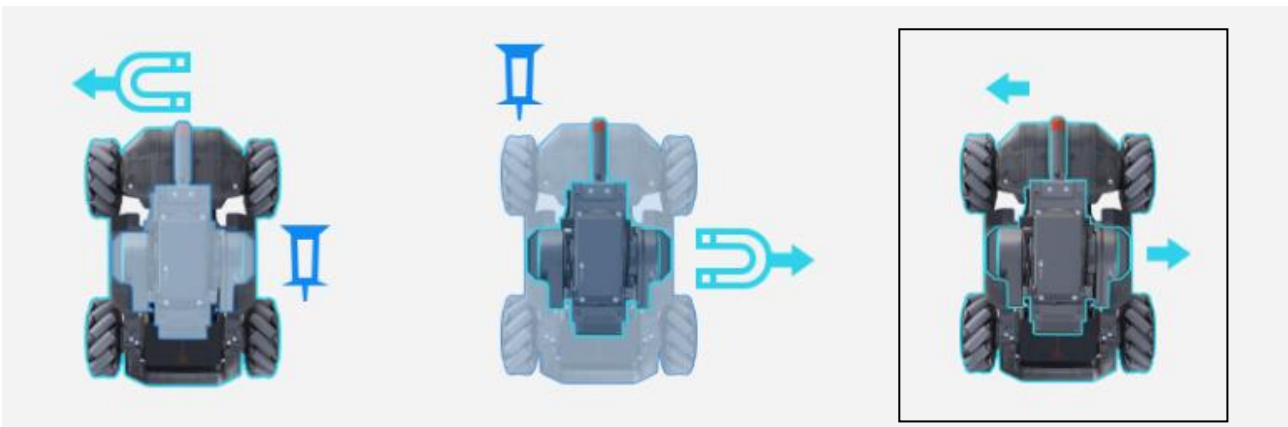
### Zadání:

#### 1. hodina - Nastavení vedení podvozku

V programu Python využijte své programátorské dovednosti a nastavte volný režim vedení podvozku.

Cíl: kardanový závěs a podvozek se navzájem pohybují, aniž by se navzájem ovlivňovaly, tj. otáčejí se v opačných směrech

Pozn: *Režim vedení podvozku:* Závěs sleduje podvozek a otáčí se podél osy stáčení.  
*Režim gimbal Lead:* Podvozek sleduje gimbal a otáčí se podél osy stáčení.



#### 2. hodina - Nastavení výstřelu kuliček

V programu Python využijte své programátorské dovednosti a nastavte počet vystřelených kuliček na jeden výstřel

Cíl: vystřelit 6 kuliček za sebou

