

5. Izbjegavanje prepreke ultrazvučnim senzorom

Priključivanjem ultrazvučnog senzora, robot može ustanoviti da je preblizu prepreke i okrenuti se da bi izbjegao sudar.

ZADATAK:

Napraviti program za izbjegavanje prepreka ultrazvučnim senzorom i iskomentirati linije koda. Provjeriti ispravnost sintakse i program poslati u doc formatu .

Napomena: Očitavanje udaljenosti do prepreke mora biti vidljivo je na ekranu robota..

Kod programa

```
#include <Wire.h>
#include <SPI.h>
#include <ArduinoRobot.h>

const int pingPin = TKD1;

void setup() {
  Robot.begin(); //aktivacija robota
  Robot.beginTFT(); //aktivacija displaya
  Serial.begin(9600);
}
void loop() {
```

Dalje nastavite sami !!!