

# Obsah

|                                                                    |    |
|--------------------------------------------------------------------|----|
| Predslov.....                                                      | 5  |
| Úvod.....                                                          | 7  |
| 1   Začíname.....                                                  | 9  |
| 1.1 Zostavovanie dopravného robota .....                           | 9  |
| 1.2 Senzory.....                                                   | 16 |
| 1.3 Opis programovacieho prostredia .....                          | 19 |
| 2   Znázornenie a vysvetlenie základných pojmov z programovania .. | 22 |
| 2.1 Čo je to algoritmus?.....                                      | 22 |
| 2.2 Cyklus .....                                                   | 23 |
| 2.3 Podmienka.....                                                 | 24 |
| 2.4 Vzájomné hierarchické prepojenie cyklu a podmienky .....       | 26 |
| 3   Prvý program na riadenie robota.....                           | 28 |
| 3.1 Sledovanie čiar pomocou optického senzora.....                 | 31 |
| 3.2 Doplnenie úlohy na sledovanie čiar .....                       | 35 |
| 3.3 Hliadkujúci robot .....                                        | 38 |
| 3.4 Doplnenie a vylepšenie hliadkujúceho robota .....              | 41 |
| Záver .....                                                        | 45 |
| Použité informačné zdroje .....                                    | 46 |
| Poznámky.....                                                      | 57 |