

**Zadání:**

Pomocí senzoru třasu naprogramujte jezdícího robota. Robot pojede dopředu rychlostí dva, když bude senzor nakloněn dopředu. Robot pojede dozadu rychlostí deset, když bude senzor nakloněn dozadu. Vše se bude opakovat donekonečna (bude dané v nekonečném cyklu). Vše se programuje ve WeDo 2.0 na tabletech. K sestrojení je nutné použít motor a senzor třasu. Bude rozhodovat funkčnost robota, případně jeho vzhled.

Vše se programuje ve wedo 2.0 na tabletech