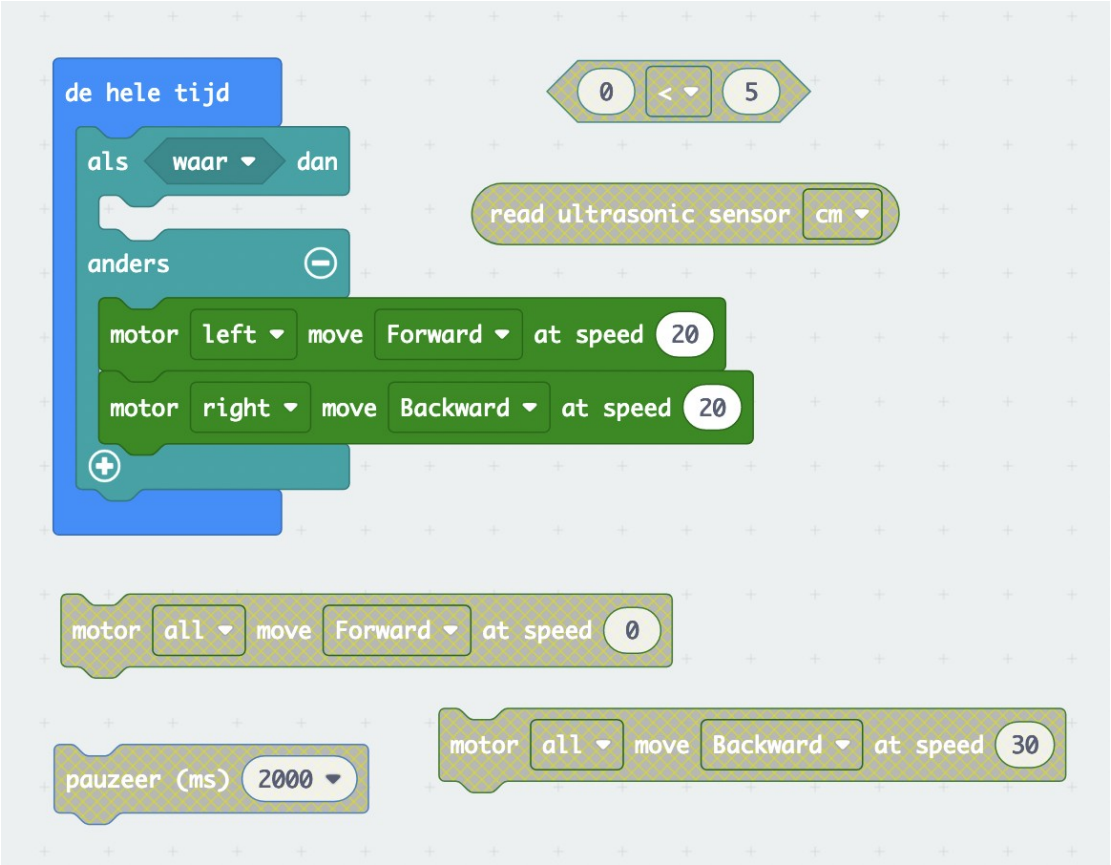
Bekers wegduwen

Zorg ervoor dat de robot in het midden van de tafel rondjes draait. Als de robot 'ziet' dat er een beker dichtbij staat, zorg er dan voor dat de robot de beker wegduwt, en weer terug naar het midden van de tafel rijdt.

Je kan daar deze blokken voor gebruiken:



Je hebt sommige blokken meerdere keer nodig.

Kijk goed naar de vorm van de blokken.

Het blok "read ultrasonic sensor (cm)" betekent: lees de ultrasoonsensor uit en kijk hoeveel centimeter afstand er is tussen de robot en recht naar voren.

Je kan het blok "read ultrasonic sensor (cm)" in de 0 van "0 < 5" zetten.

De blokken "**read ultrasonic sensor (cm) < 5**" is **waar** als de linkerkant **kleiner is dan** de rechterkant. Dus als de ultrasoonsensor een afstand kleiner dan 5 centimeter meet.