

Bouw een robot die waarneemt, beslist en veilig een boerderijtaak uitvoert.

DRIE ZICHTBARE DOELEN

- 1 Koppel sensor aan actie
- 2 Debug stap voor stap
- 3 Gebruik een veilige noodstop

Materiaalcheck



micro:bits of robotkits



batterijpacks



laptops met MakeCode



sensoren en servo's



parcoursmateriaal



noodstop-kaarten

STARTBRIEFING IN 60 SECONDEN

Vandaag bouwen of onderzoeken we zichtbaar. We testen vóór we tonen, veranderen telkens één ding en kunnen op het einde uitleggen waarom het beter werkt.

Zes kampmissies

Knip de kaarten uit of wijs per ploeg één missie toe.

1

Sensor-safari

Meet licht, afstand en kanteling en kies de beste sensor voor je taak.

NODIG

3 sensoren

2

Als–dan in het echt

Speel het algoritme eerst uit met een kind als sensor en een kind als motor.

NODIG

actiekaarten

3

Servo op commando

Laat de servo exact twee veilige standen aannemen en terugkeren.

NODIG

servo · micro:bit

4

Noodstop

Bouw een zichtbare stopknop en test die vóór elke parcoursrit.

NODIG

rode stopkaart

5

Stalroute

Volg drie markeringen zonder de dierenzone binnen te rijden.

NODIG

tape · kegels

6

Robotpitch

Toon sensor, beslissing en actie in één demonstratie van 45 seconden.

NODIG

demokaart

Ik maakte · testte · leerde

KAMPKOFFER · 3/3

Eén concreet bewijs per stap; korte zinnen of tekeningen zijn genoeg.

NAAM / PLOEG

1

Dit maakten of onderzochten we

2

Deze test ging eerst fout

3

Dit veranderden we bewust

4

Dit kan ik nu uitleggen

TENTOONSTELLINGSLABEL**Onze titel:**

Vraag die je ons mag stellen: