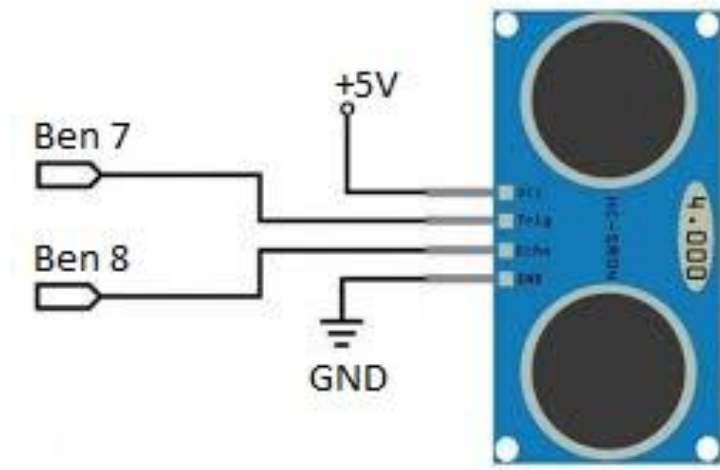


OMGANGSMÅLER

1. Sæt afstandsmåleren ned i et fumlebræt og forbind med ledninger til Arduinoen som på billedet:



2. Mål robottens hjuls diameter og beregn OMKREDSEN

3. Erklærer variablerne:

```
float omgang = 0;  
float omkreds = XXX;
```

Sæt OMKREDSEN ind i stedet for XXX

4. Kald funktionen maale(); i loopen

5. I fanen afstand skal du lave funktionen maale(); :

```
MotorController  DinKode  afstand  knap  koere  kran  lyssensor  
  
void maale() {  
  afstand = hentAfstand();  
  afstand = afstand/10;  
  omgang = afstand/omkreds;  
  
  Serial.print(afstand);  
  Serial.print("\tcm\t\t");  
  Serial.print(omgang);  
  Serial.println("\tomgange med hjulet");  
  
  delay(500);  
}
```