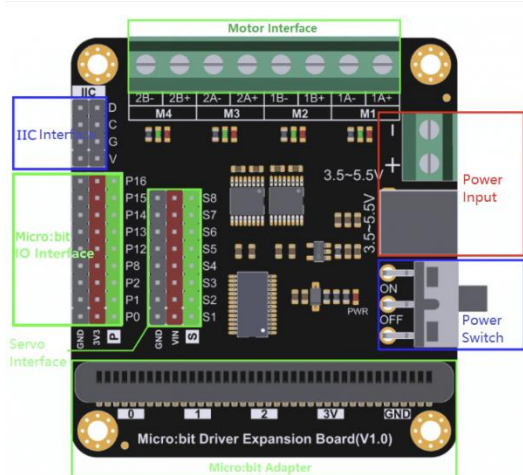




## Stappen Micro:bit (MakeCode) met de blokken functies en uitbreiding.

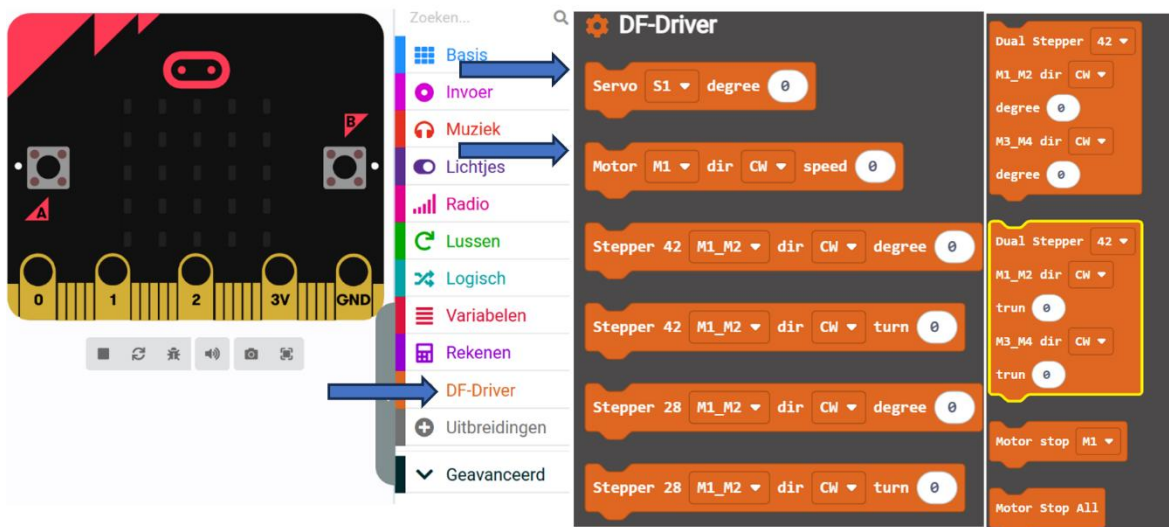
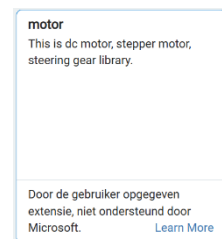


### Het motorboard

- heeft een gleuf waar je de micro:bit insteekt
- heeft aansluitingen voor vier motoren (M1, M2, M3, M4) en 8 servo's.
- heeft ook de aansluitingen P0, P1, P2, P8, P12, 13, P14, P15, en P16 die je al kent van het breakout board
- werkt in MakeCode via een extensie (DFRobot Motor)
- <https://github.com/DFRobot/pxt-motor>

### Uitbreiding motorboard toevoegen in MakeCode

1. Open **MakeCode**
2. Klik op **Uitbreidingen**
3. Zoek naar: <https://github.com/DFRobot/pxt-motor> of **DFRobot/pxt-motor** **Klik op**
4. In het menu verschijnt: **DF-Driver**. Klik daarop. Er zijn allerlei opdrachten te zien.
5. Alleen de **eerste 2 functies/blokken** heb je nodig voor de auto/boot motoren.  
**Let op: CW = ClockWise → één kant op. CCW = CounterClockWise → de andere kant op**



6. **Opdracht: Vul de functie "vooruit" in.**

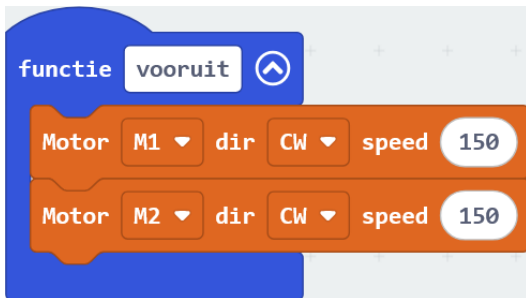
Kies daarna



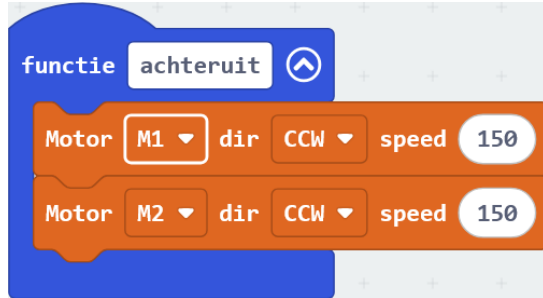
en vul de gegevens voor M1 en M2 in.



Als je deze functie aanroept draaien de motoren en gaat de auto/boot vooruit

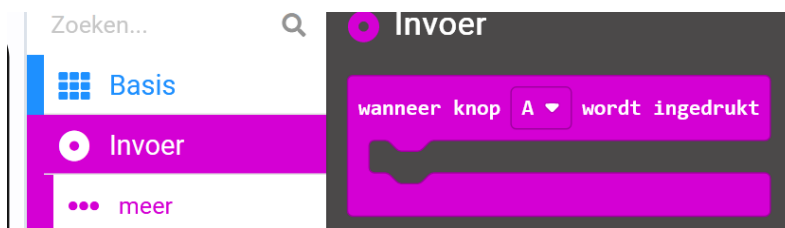


Als je deze functie aanroept draaien de motoren en gaat de auto/boot achteruit.

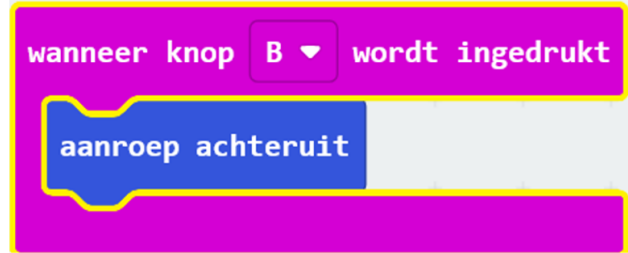
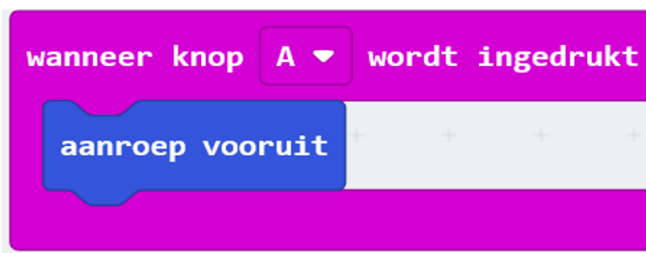


Nu gaan we die functies toepassen met gebruik van de knoppen A en B van de micro:bit.

Ga naar:



Maak de codes af en probeer uit.



**Opdracht: Links en rechts draaien met gebruik van de servo motor.**

Maak nu een functie **links en rechts**. Gebruik de **servo opdracht** en laat de wielen naar links en rechts draaien.



**Uitloop opdracht:** Laat de auto een 8 vorm draaien.

Laat de auto in slalom (slingierend) tot het eind van de gang rijden.