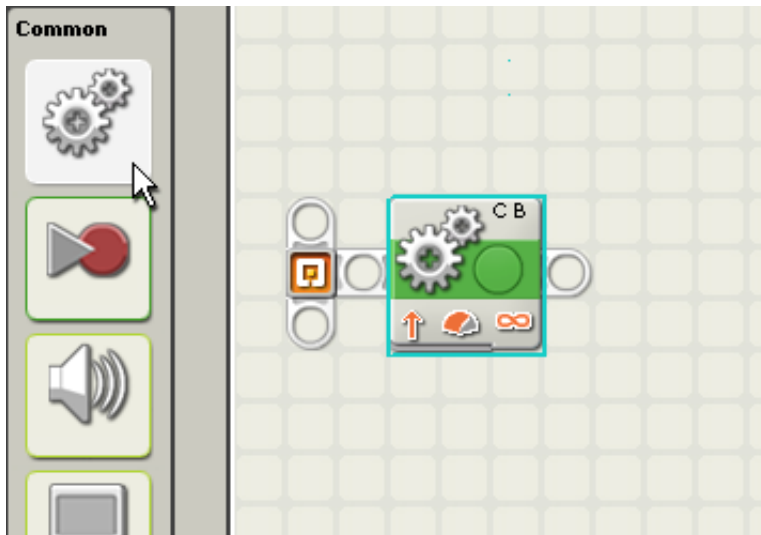


Обнаружение препятствия с помощью датчика касания

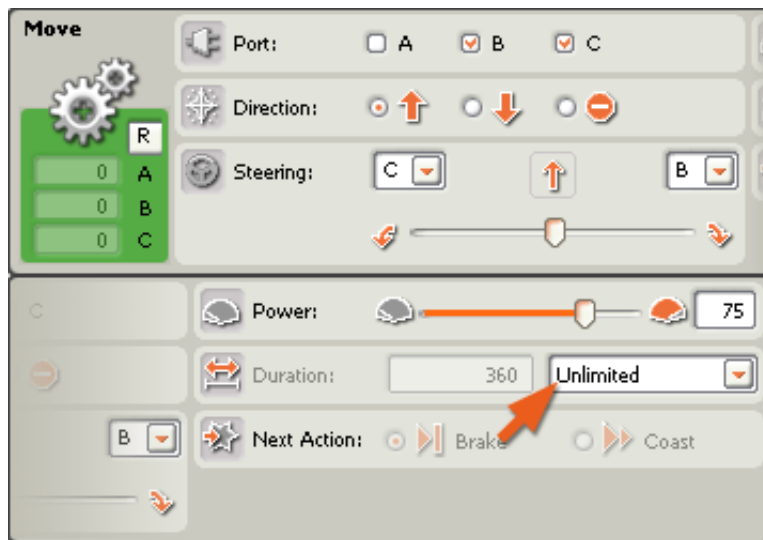


В этом задании мы поставим на наш робот передний бампер с датчиком касания. Нажатие на кнопку датчика сигнализирует роботу, что он наехал на препятствие и должен остановиться.

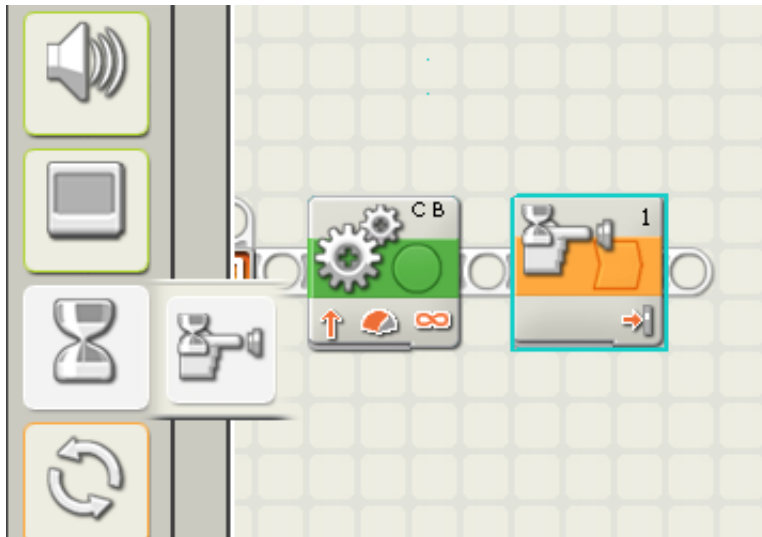
- 1 Создайте новый документ.левой кнопкой мыши перетащите в рабочую зону иконку блока Движение.



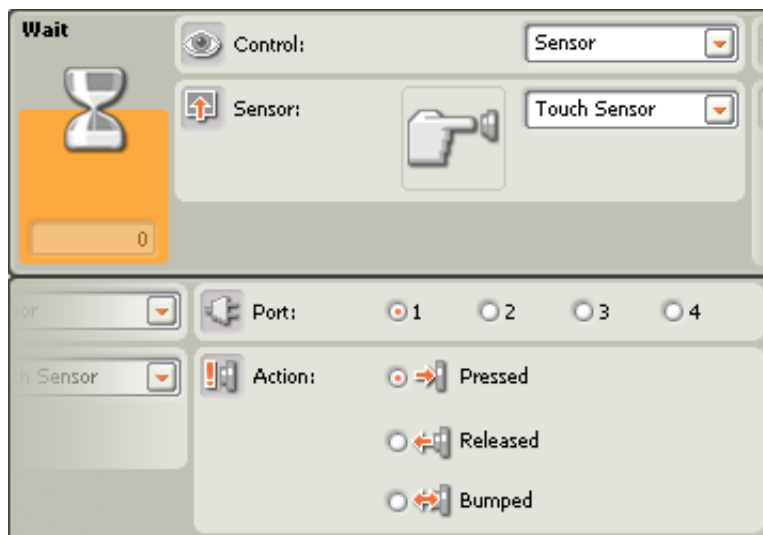
- 2 Настройте блок, выбрав двигатели В и С, направление движения - вперед, уровень мощности 75%, длительность - неограничена.



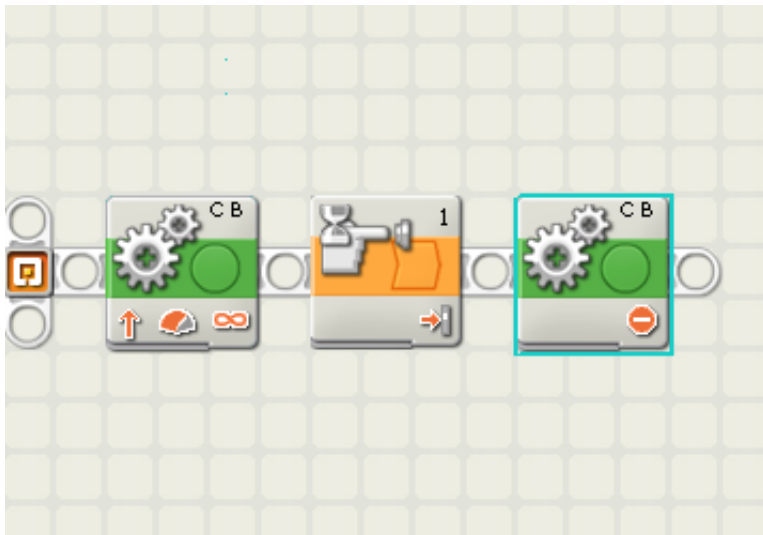
- 3 Следующим блоком будет блок Жди, сконфигурированный на работу с датчиком касания, подключенным к порту 1.



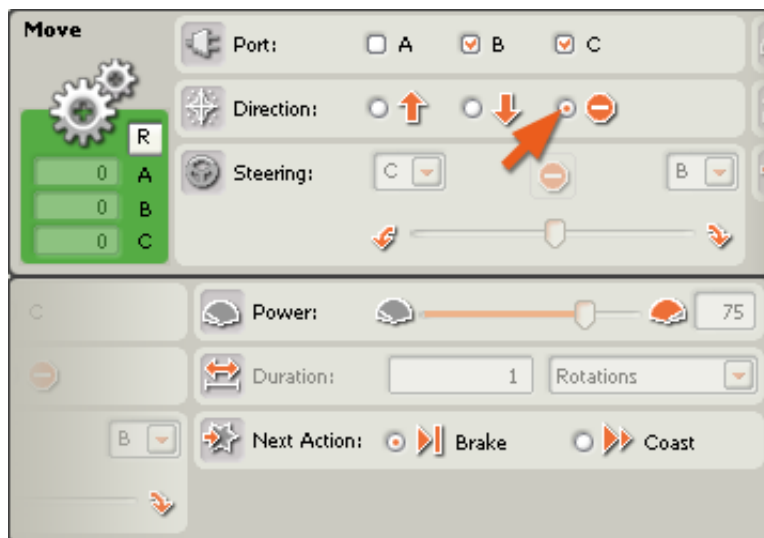
- 4 Настройки блока: контроль - датчик (sensor), датчик - датчик касания (touch sensor), порт - 1, действие - нажат (pressed). Блок должен реагировать на нажатие кнопки датчика.



5 Последним блоком программы будет еще один блок движение.



6 Этот блок останавливает оба двигателя и включает тормоз.



7



Нажмите кнопку RUN, программа будет загружена в NXT и

запущена.

После запуска программы робот должен подъехать к препятствию и остановиться.