

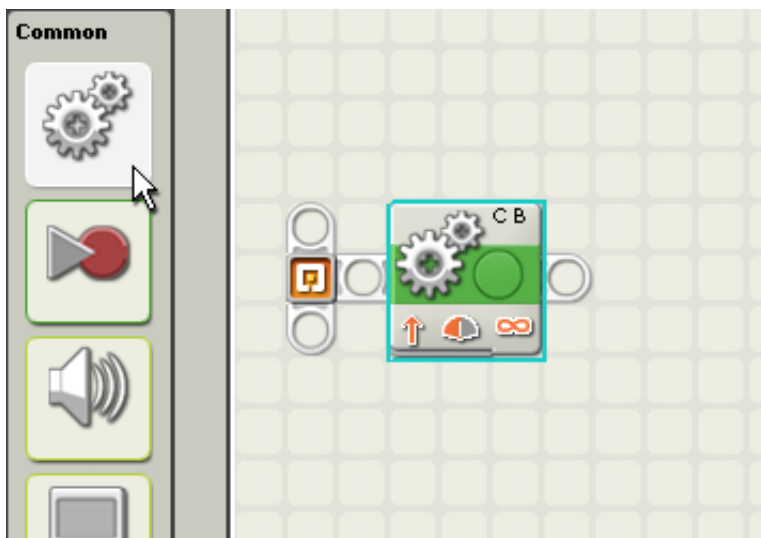
# Определение роботом расстояния до препятствия



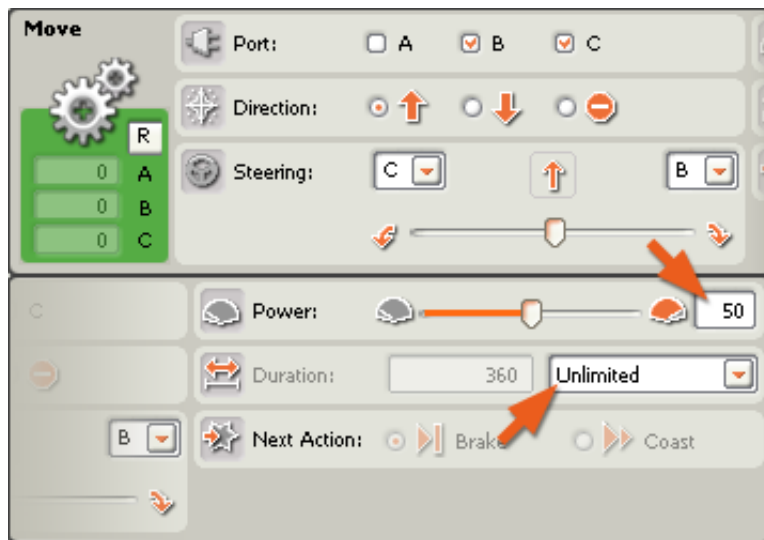
Следующий датчик, к изучению которого мы приступим, это - ультразвуковой датчик, измеряющий расстояние до препятствия. Робот начинает реагировать на возникающие перед ним объекты, отражающие звуковые волны.

Для просмотра FLASH-ролика щелкните на картинке правой кнопкой мыши и выберите команду PLAY.

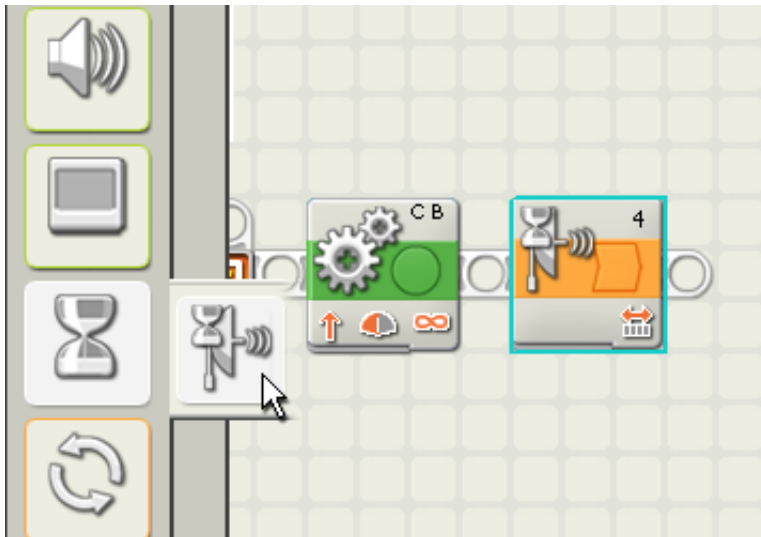
- 1 Создайте новый документ.левой кнопкой мыши перетащите в рабочую зону иконку блока Движение.



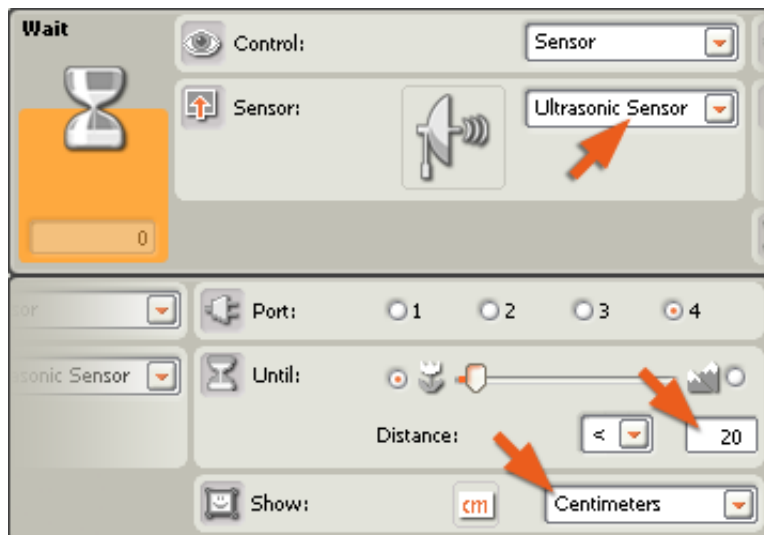
- 2 Настройте блок, выбрав двигатели В и С, направление движения - вперед, уровень мощности 50%, длительность - неограничена, руль - прямо.



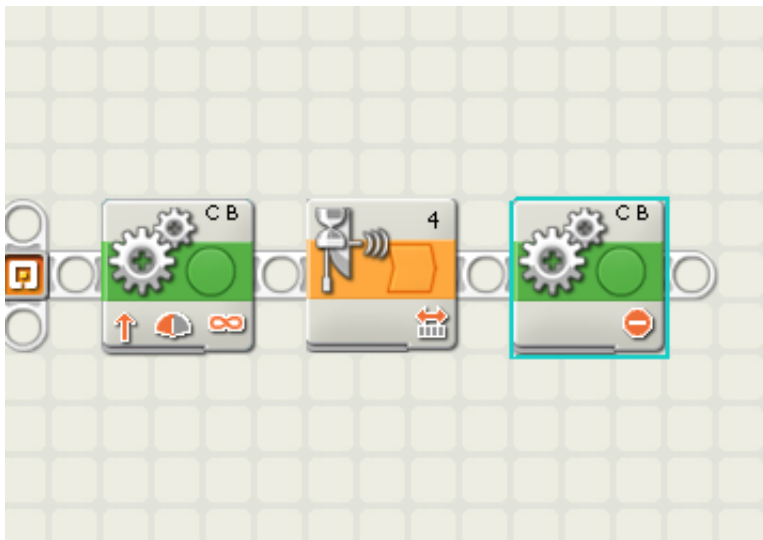
- 3 С ледующим блоком программы будет жди датчик, сконфигурированный для работы с ультразвуковым датчиком (дальномером) на на 4-м порту.



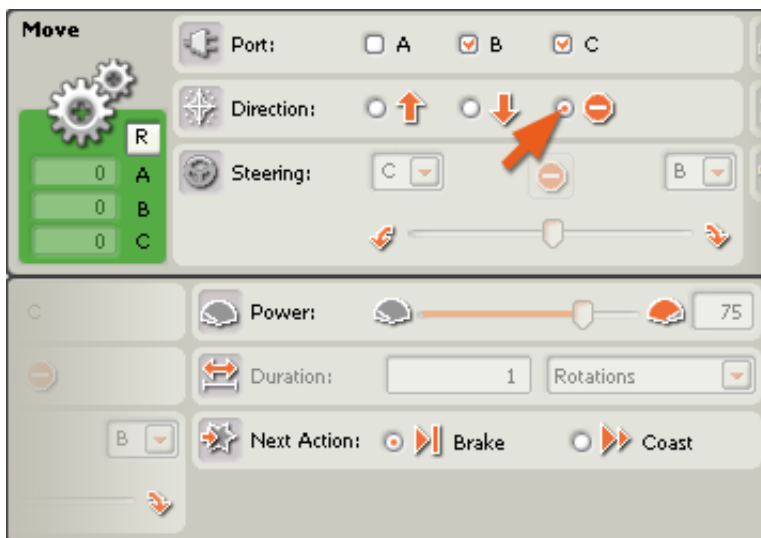
- 4 Настройки: управление - датчик (sensor), датчик - ультразвуковой датчик (ultrasonic sensor), порт - 4, пороговое условие - "<20", единицы измерений - сантиметры.



- 5 После этого блока добавим еще один блок движение.



6 Этот блок останавливает моторы B и C. Тормоз должен быть включен.



7



Нажмите кнопку RUN, программа будет загружена в NXT и

запущена.

Перед роботом на расстоянии 0.5 м установите мачту (подставку для шарика). Запустите программу. Робот начинает приближаться к мачте. Как только он приближается к мачте на 20 см, он останавливается.