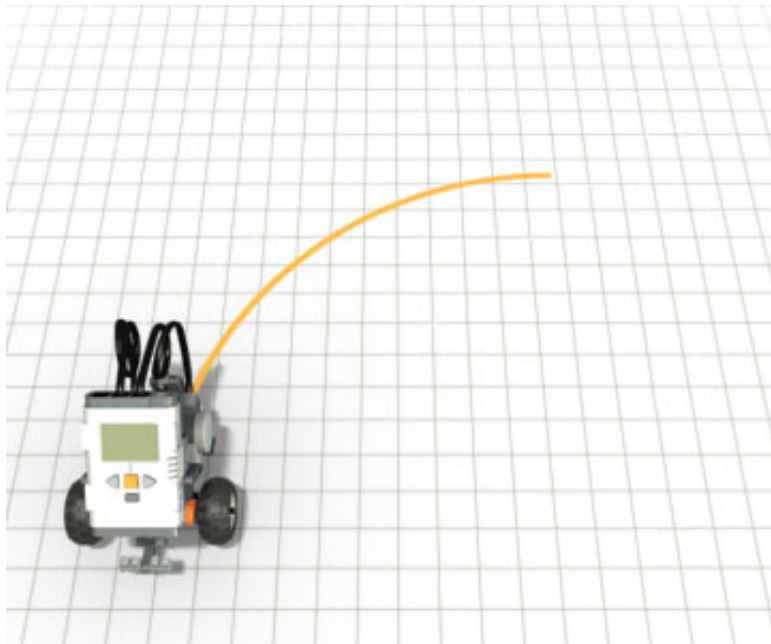


Плавный поворот, движение по кривой

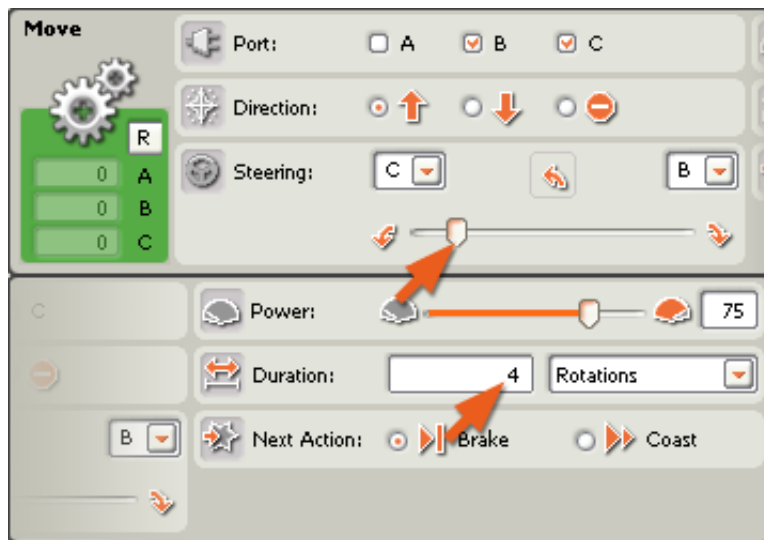


Теперь наша цель - заставить робот двигаться по кривой, совершая поворот.

- 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 - 4 оборота. В конце операции должен быть включен тормоз. Движок рулевого колеса переместите влево, это заставит двигатель С (левое колесо робота) вращаться медленнее двигателя В (правое колесо). Соответственно, робот будет поворачивать влево.



3



Нажмите кнопку RUN, программа будет загружена в NXT и

запущена.

После запуска программы вы увидите, как робот начнет двигаться по дуге, поворачивая влево.