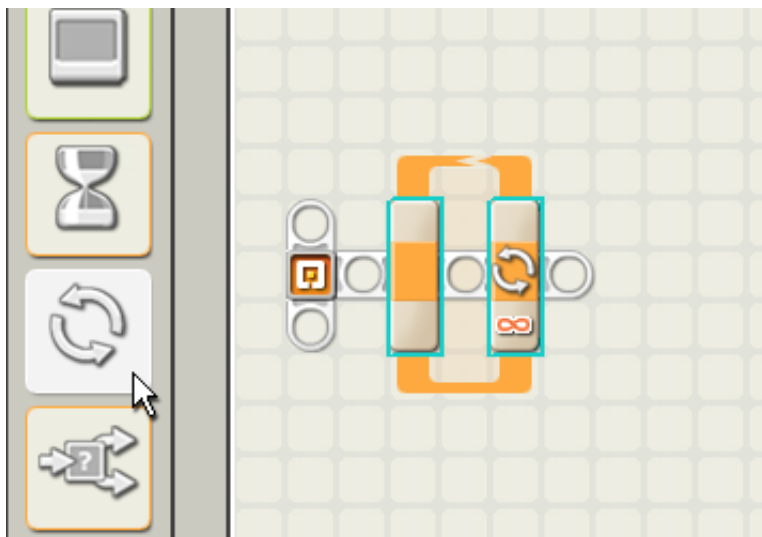


Бампер с датчиком касания

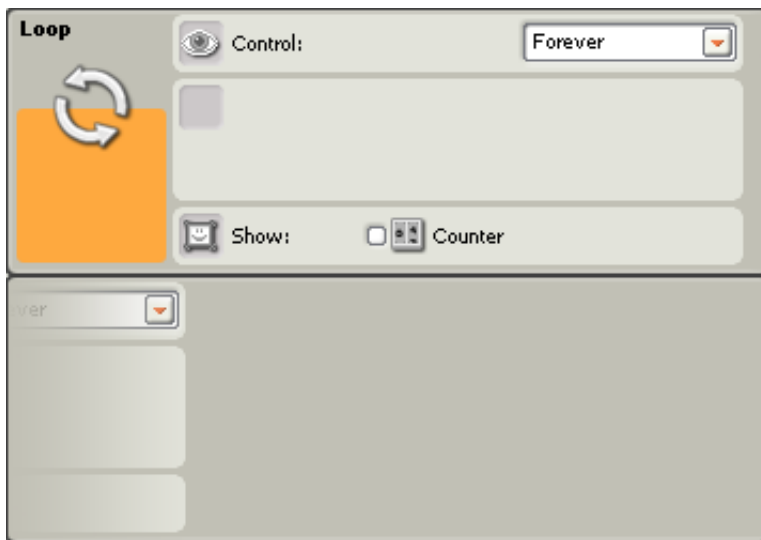


Теперь наш робот снабжен двумя датчиками: смотрящим вперед ультразвуковым датчиком и задним бампером с датчиком касания. Робот должен определять препятствия как впереди, так и позади себя.

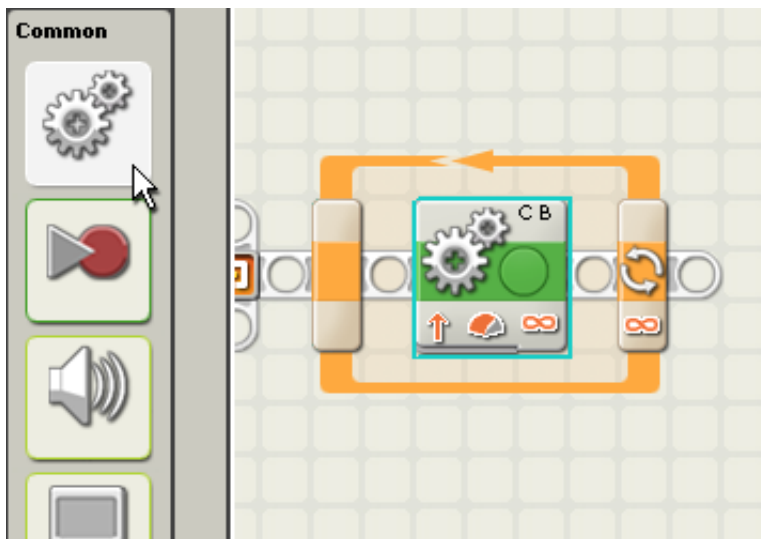
- 1 Создайте новый документ.левой кнопкой мыши перетащите в рабочую зону иконку блока цикла.



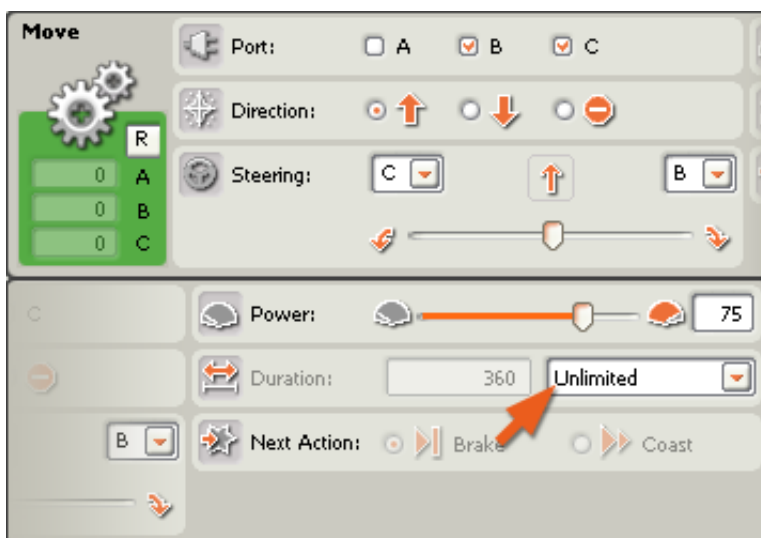
- 2 Определите цикл как бесконечный.



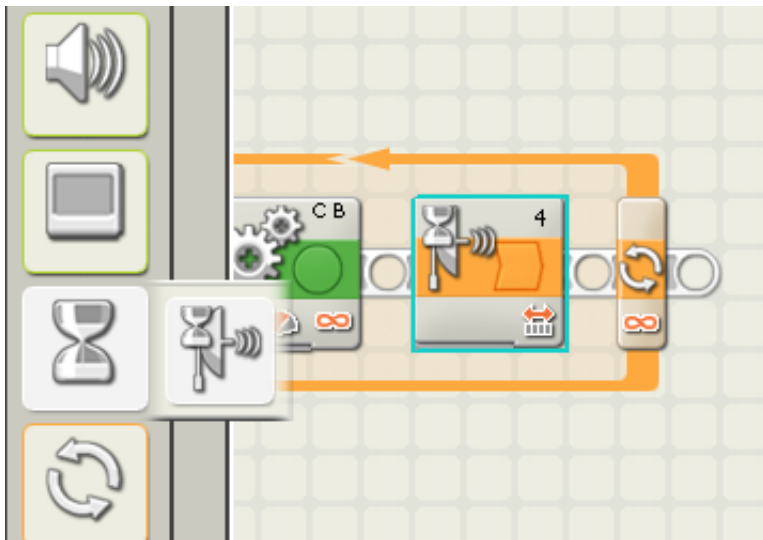
- 3 Внутри цикла поместите блок движение.



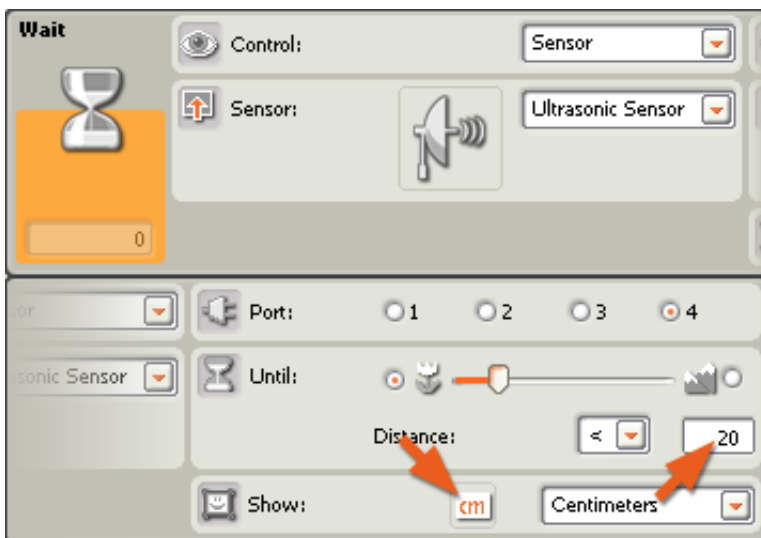
- 4 Настройте блок, выбрав двигатели B и C, направление движения - вперед, уровень мощности 75%, длительность - неограничена.



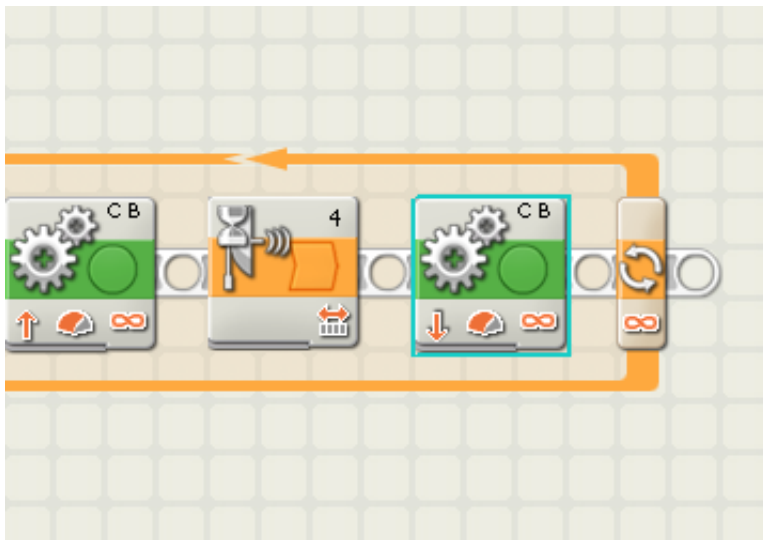
- 5 Следующим блоком внутри цикла будет блок жди, сконфигурированный для работы с ультразвуковым датчиком.



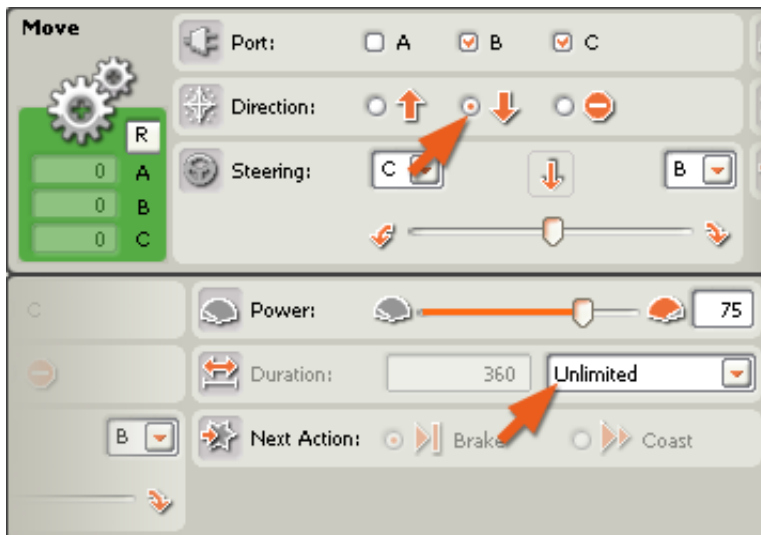
- 6 Настройки блока: контроль - датчик (sensor), датчик - ультразвуковой датчик (ultrasonic sensor), порт -4, расстояние - "<20 см".



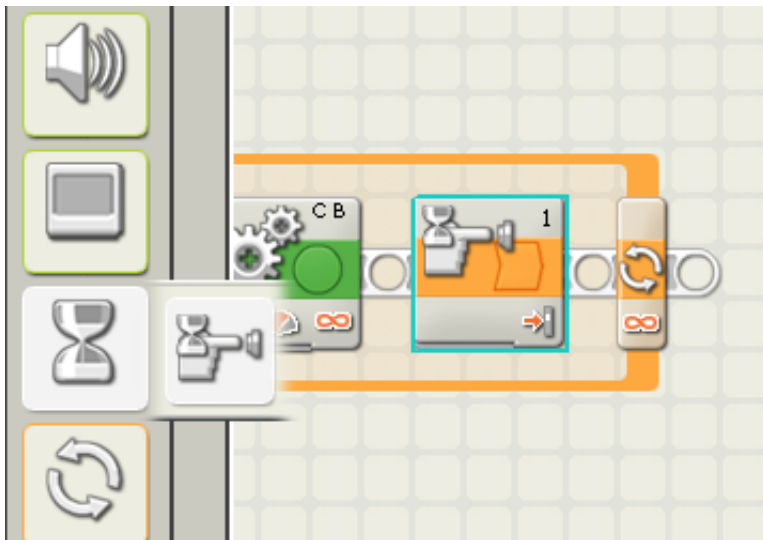
- 7 Следующим блоком внутри цикла будет снова блок движение.



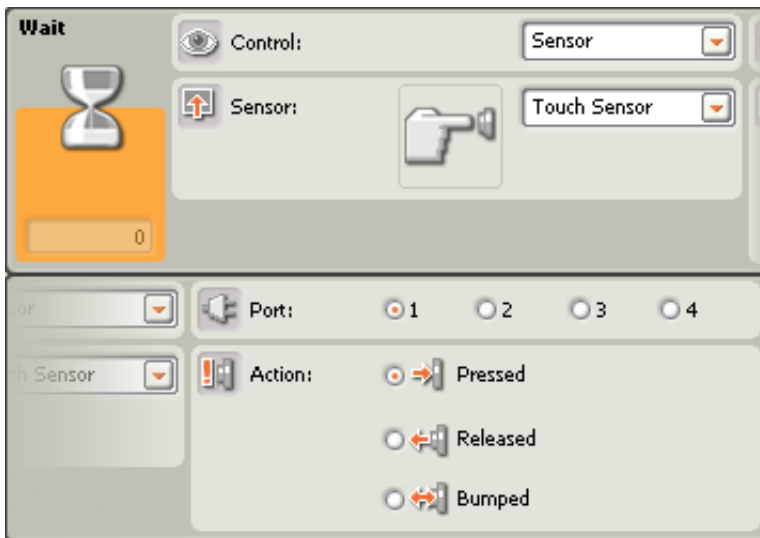
- 8 Настройки: двигатели В и С, направление движения - назад, уровень мощности 75%, длительность - неограничена.



- 9 Наконец последним блоком в теле цикла станет блок жди, сконфигурированный для работы с датчиком касания.



- 10 Настройки блока: контроль - датчик (sensor), датчик - датчик касания (touch sensor), порт - 1, действие - нажат..



- 11



Нажмите кнопку RUN, программа будет загружена в NXT и

запущена.

Запустив программу вы увидите, что робот будет двигаться вперед, пока не почувствует перед собой препятствие. Затем он даст задний ход и будет ехать назад, пока не упрется задним бампером в стенку. Датчик касания сработает и робот снова поедет вперед. И так много раз.