

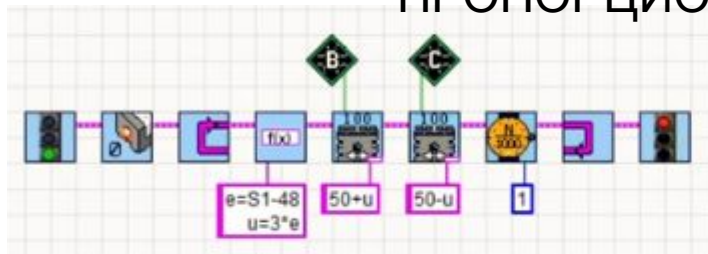
**РЕГУЛЯТОРЫ
ДЛЯ СЛЕДОВАНИЯ ПО ЛИНИИ
И
ОБЪЕЗД СТЕНЫ НА ПД-
РЕГУЛЯТОРЕ**

4.2. Регуляторы для следования по

линии

ПРОПОРЦИОНАЛЬНЫЙ

НЕПРОПОРЦИОНАЛЬНЫЙ

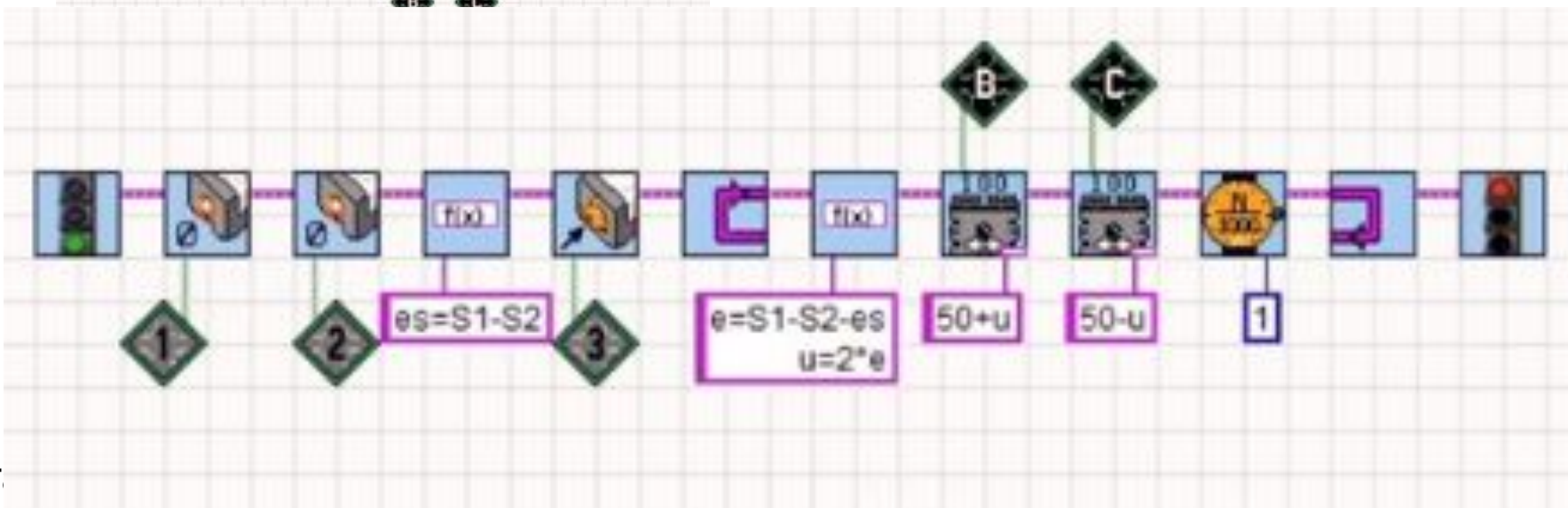


4.3. Следование по линии с

коррекцией



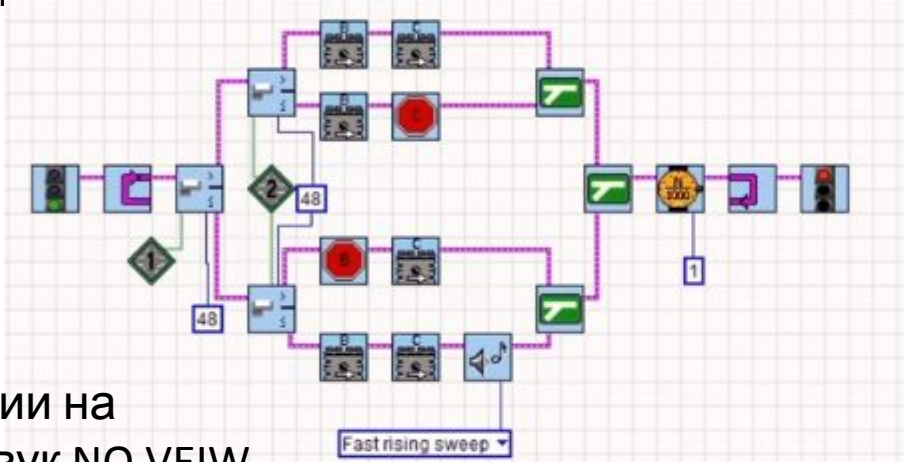
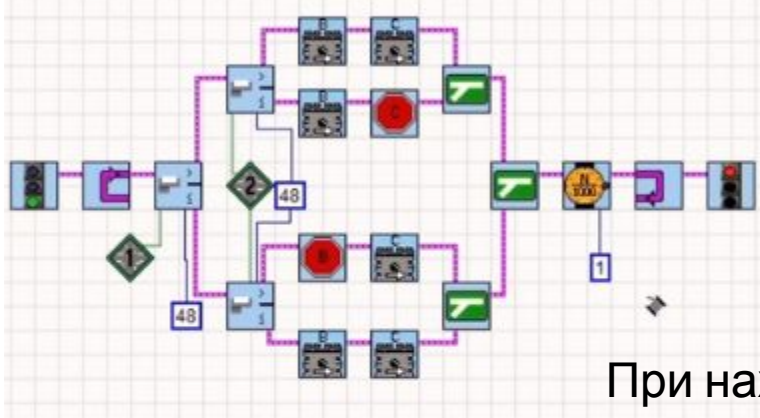
Ставим второй датчик движения, дат касания



Ст
касания

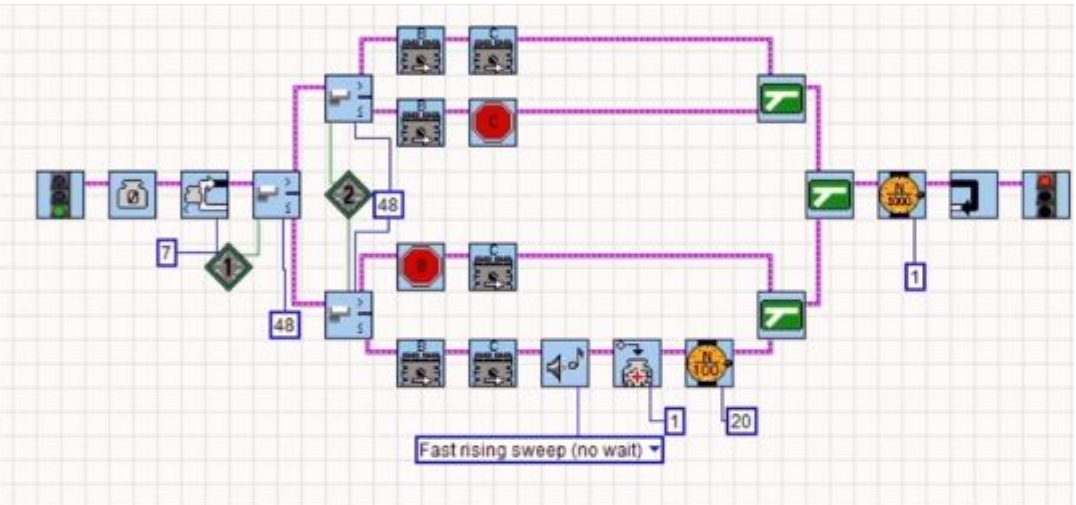
4.4. Подсчет перекрестков

Робот построен на принципе
Четырехпозиционный пепе регулятор



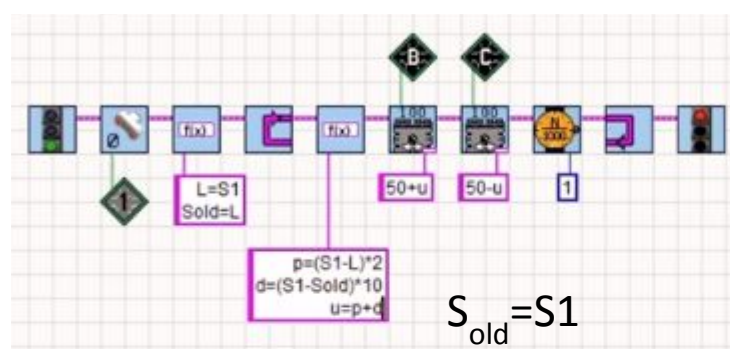
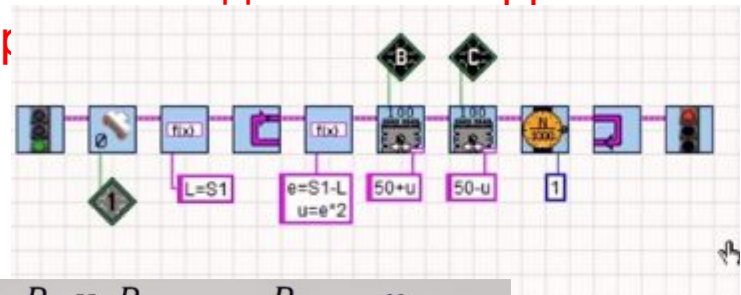
ПРОЕХАТЬ 7
ПЕРЕКРЕСТК
ОВ И СТОП

При нахождении на
перекрестке звук NO VEIW



$v = 2 \text{ об/сек} = 720 \text{ град/сек}$
 $d = 56 \text{ мм}$
 $l = \pi d$
 $2l \approx 35 \text{ см}$

4.5. Объезд стены на ПД-



$$\begin{matrix} R_1 \text{ и } R_2 \\ v_1 \text{ и } v_2 \end{matrix} \quad \frac{R_1}{R_2} = \frac{v_1}{v_2}$$

$$R_1 = L + \frac{R}{-} \quad R_2 = L - \frac{R}{-}$$

