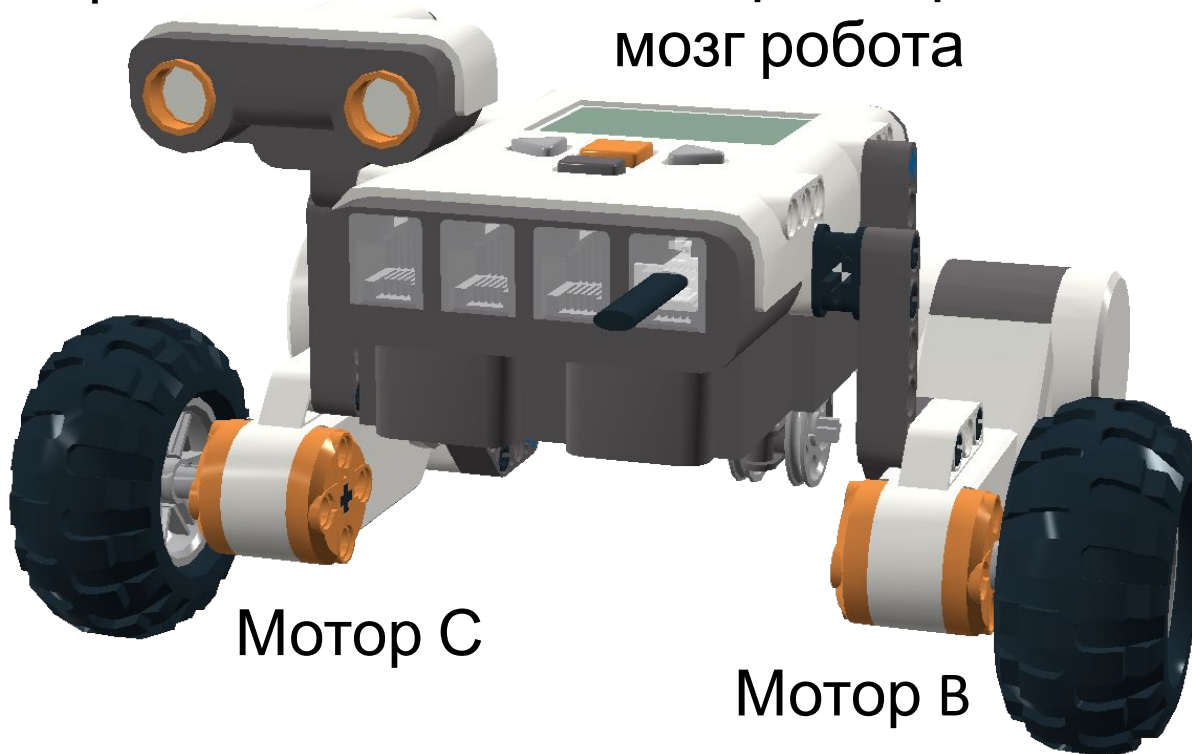


# Наш мобильный робот

Датчик  
препятствия

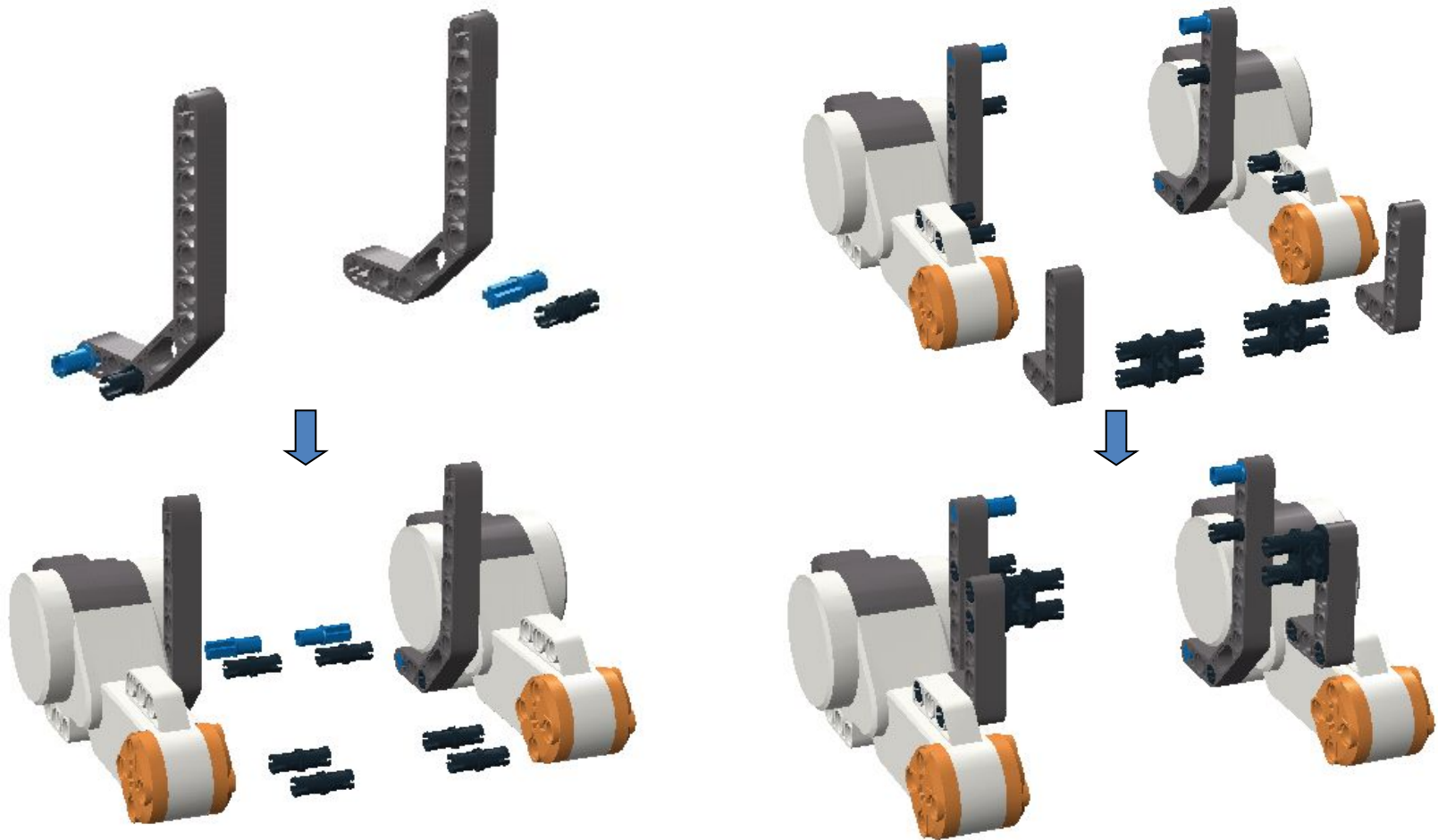
Контроллер –  
мозг робота



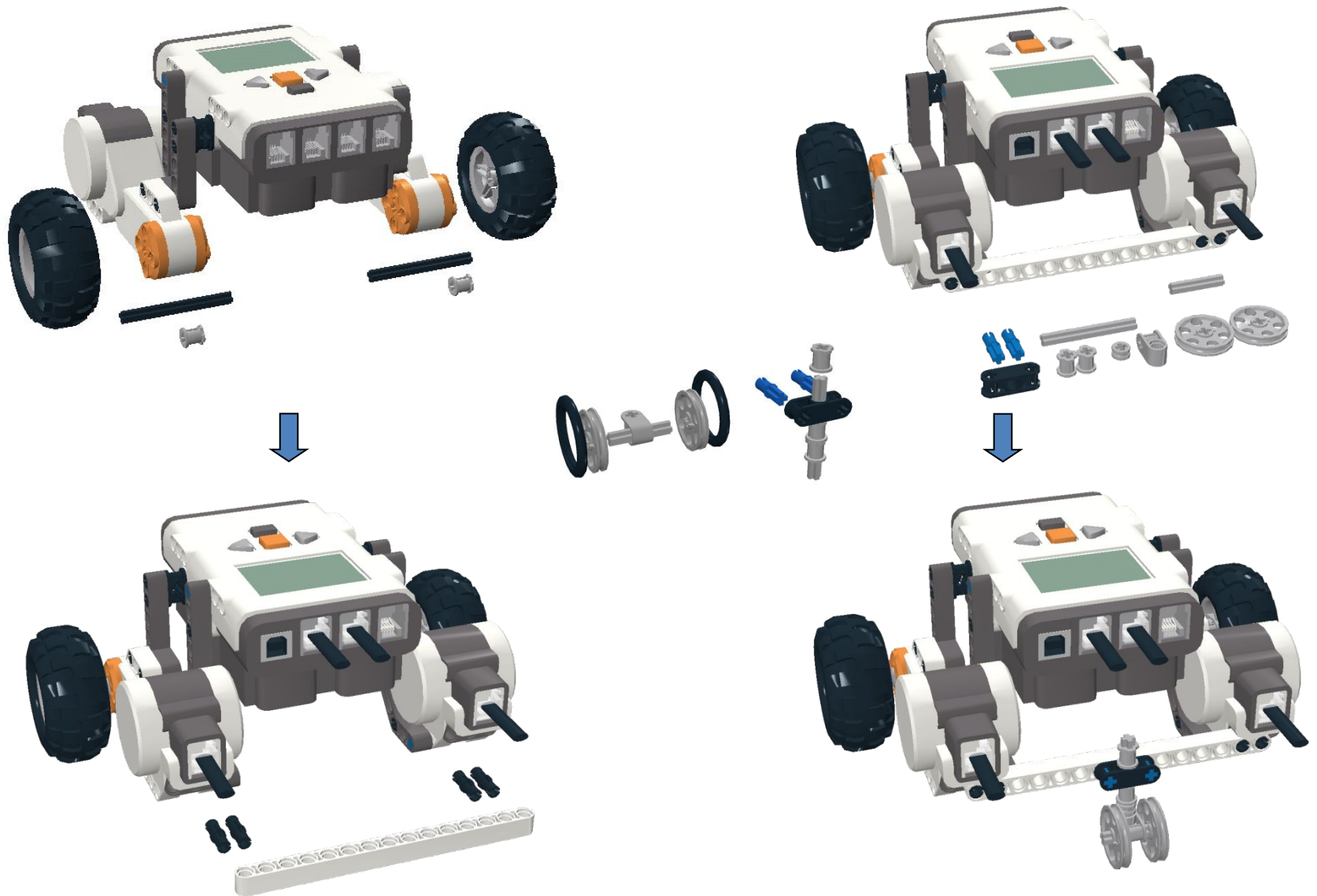
Мотор С

Мотор В

# Строим мобильный робот - 1



# Строим мобильный робот - 2

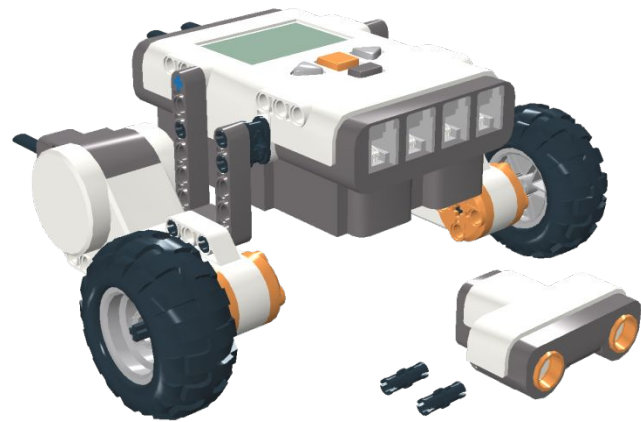


# Программируем NXT

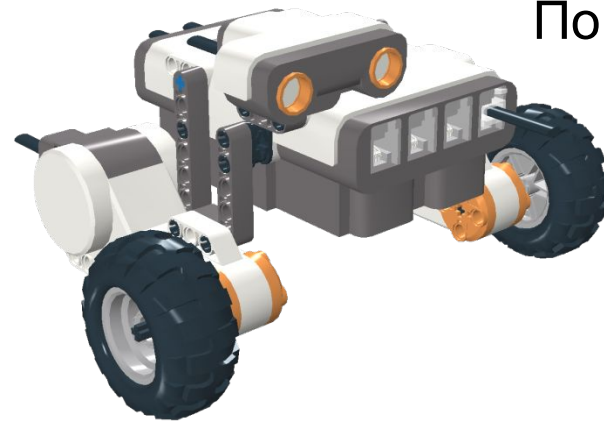
- Включите NXT
- Найдите NXT Program
- Войдите в режим программы
- Составьте программу
- Запустите программу командой Run
- Используя команду Turn (Поворот), запрограммируйте:
  - движение по квадрату,
  - движение «змейкой»



# Установим датчик препятствия



Порт 4



## Программа для путешествия по комнате

Повторять бесконечно:

{ехать вперед, пока впереди не появится объект, затем развернуться назад направо в течение 2 с}

# Дополнительные задания

- Установить датчик касания на 1 порт
- Изменить программу так, чтобы робот реагировал только на датчик касания
- Развернуть датчик препятствия назад
- Составить программу, по которой робот будет ехать вперед до касания, а разворачиваться назад до препятствия

