**Финальный опросник:**

ФИО: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

1. Какие 2 типа поворота существуют?
2. Какой тип поворота лучше использовать для ограниченного пространства?

3) Куда нужно сделать на Брике, чтобы получить данные датчиков, такие как: “какой цвет видит робот” или “сколько градусов проехал робот ”?

5) Какой блок вы используете чтобы повторить действия?

6) Какой блок вы будете использовать для выбора между двумя разными действиями на основании показаний датчика цвета?

7) Как реализовать действие «Пока что-то» (увидели черную линию, датчик касания нажат), какой блок использовать?