

Продолжающий
уровень



ОСНОВЫ ЕЗДЫ ОТ СТЕНЫ (У3)

By Sanjay and Arvind Seshan



На этом занятии

Научимся использовать ультразвуковой датчик для езды от стены

Изучим как оптимизировать код

Пререквизиты: Циклы, Переключатель, Ультразвуковой датчик

Испытание 1: Простая езда от стены

Испытание: Напишите программу езды от стены (всегда удерживать 15см до стены) используя ультразвуковой датчик?

ШАГ 1: В блоке переключателя поверните налево или направо но основании далеко или близко от стены

ШАГ 2: Повторять бесконечно в цикле (вы можете изменить условие выхода из цикла по желанию)

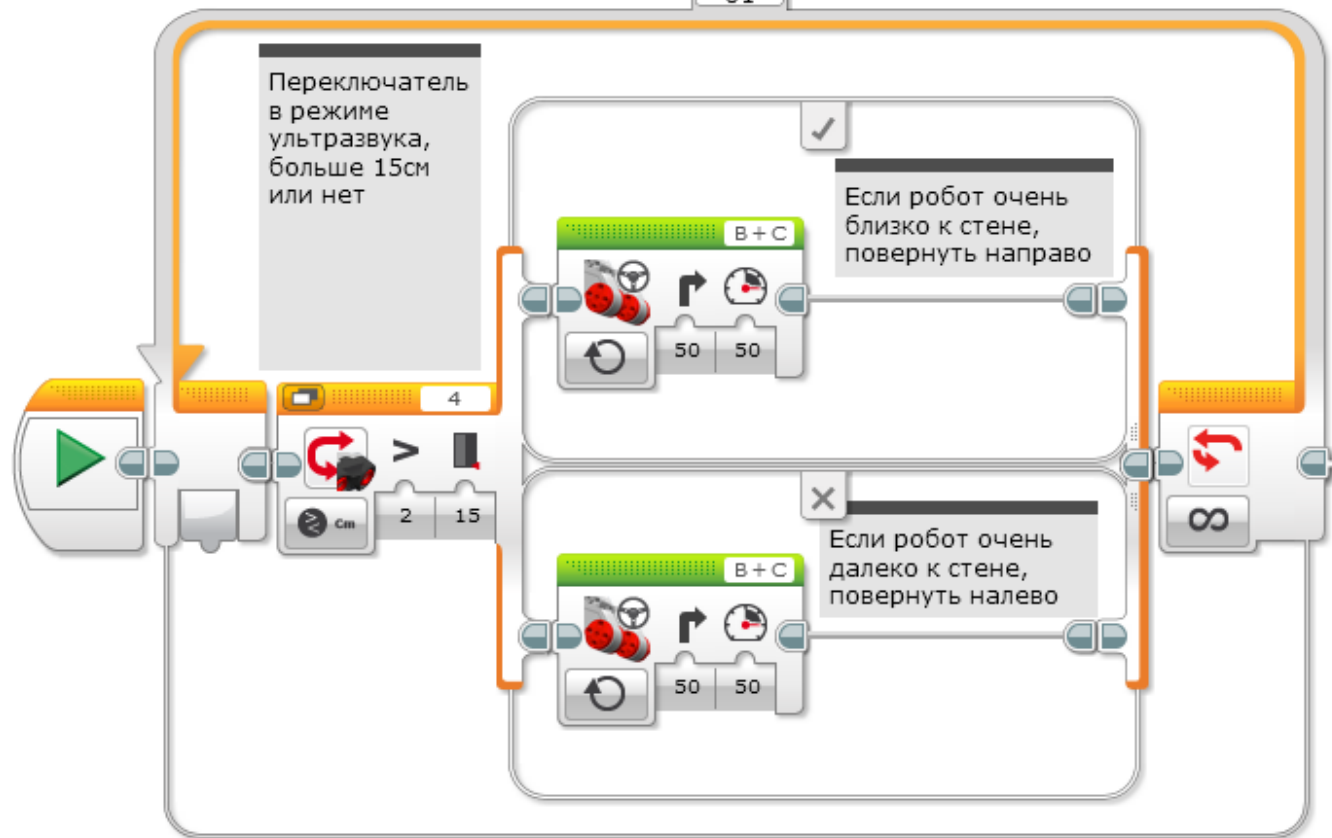


Воспроизведите видео, чтобы увидеть как робот должен ехать

Испытание 1 Решение

Цель: написать простую программу езды от стенки

01

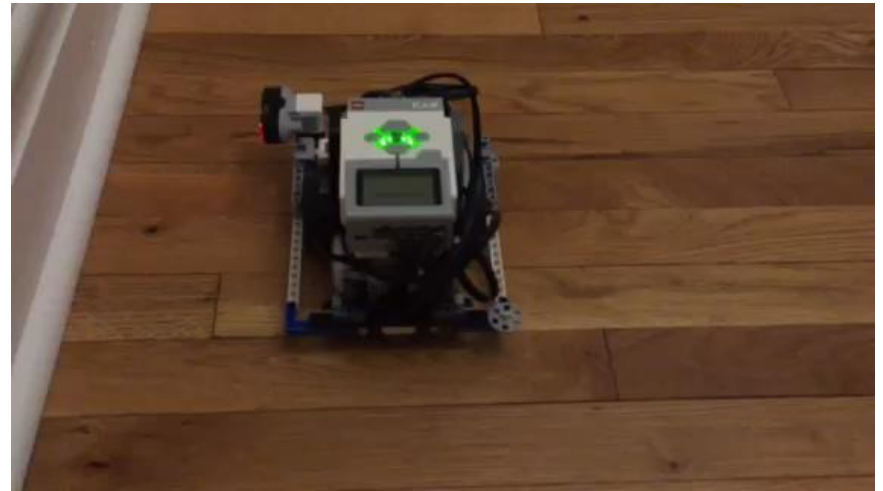


Испытание 2: Оптимизируем код

Код простой езды от стенки медленный и дергается достаточно сильно.

Испытание: Подумайте как улучшить программу, чтобы робот двигался плавнее.

Подсказка: Измените угол поворота

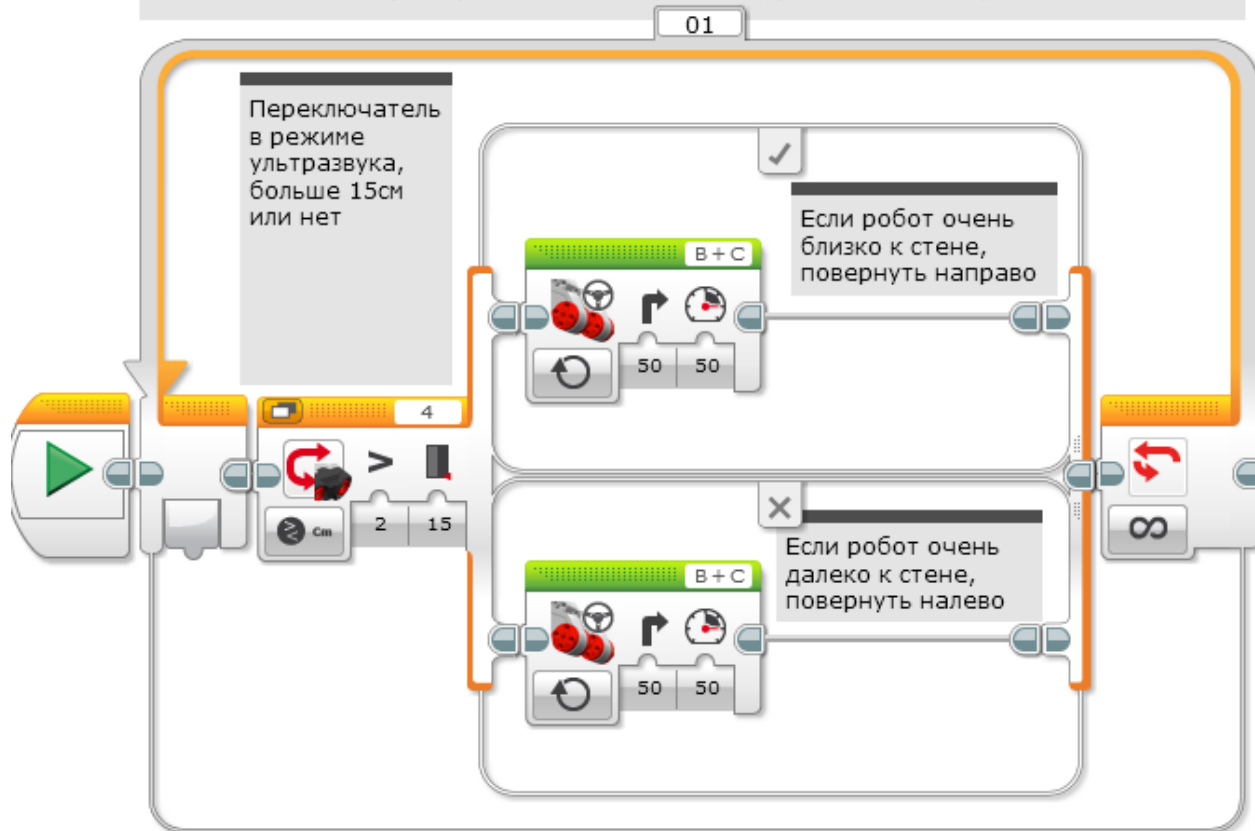


Воспроизведите видео, чтобы увидеть как робот должен ехать

Заметили разницу?

Испытание 2 Решение

Цель: оптимизировать езду от стенки, чтобы дергаться из стороны в сторону меньше
Значение кгла поворота установлено 20 вместо 50 для плавных поворотов



Благодарность

Этот урок создан Sanjay Seshan и Arvind Seshan

Больше уроков доступно на сайте mindlesson.ru и ev3lessons.com



This work is licensed under a [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).