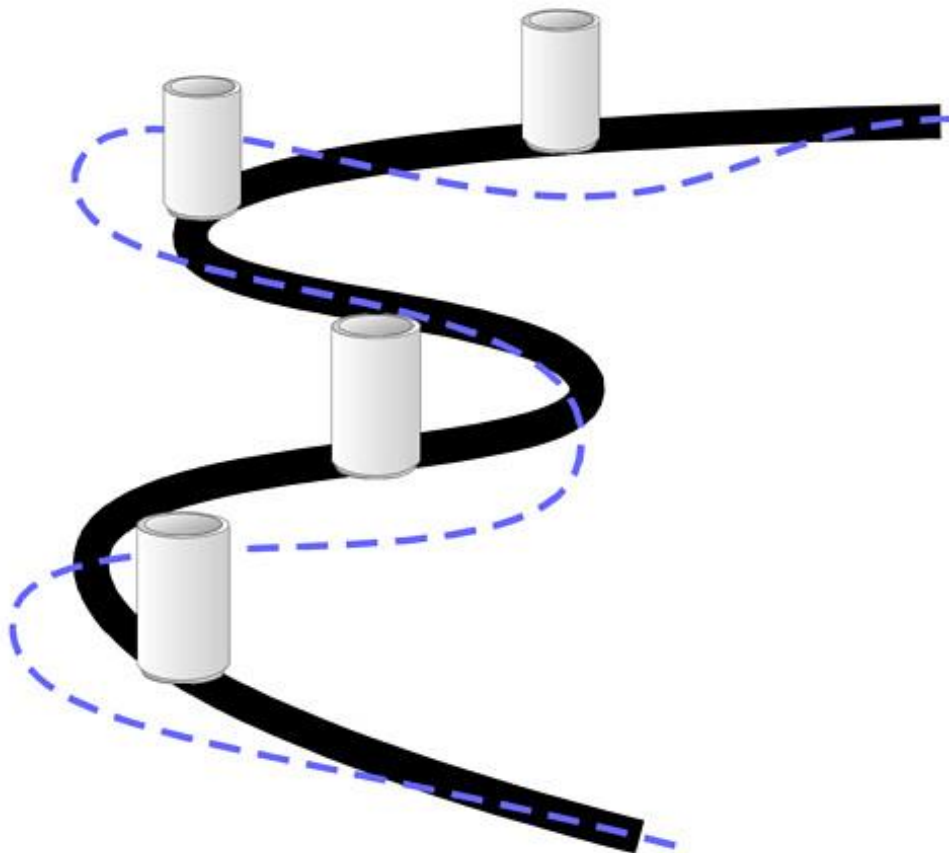
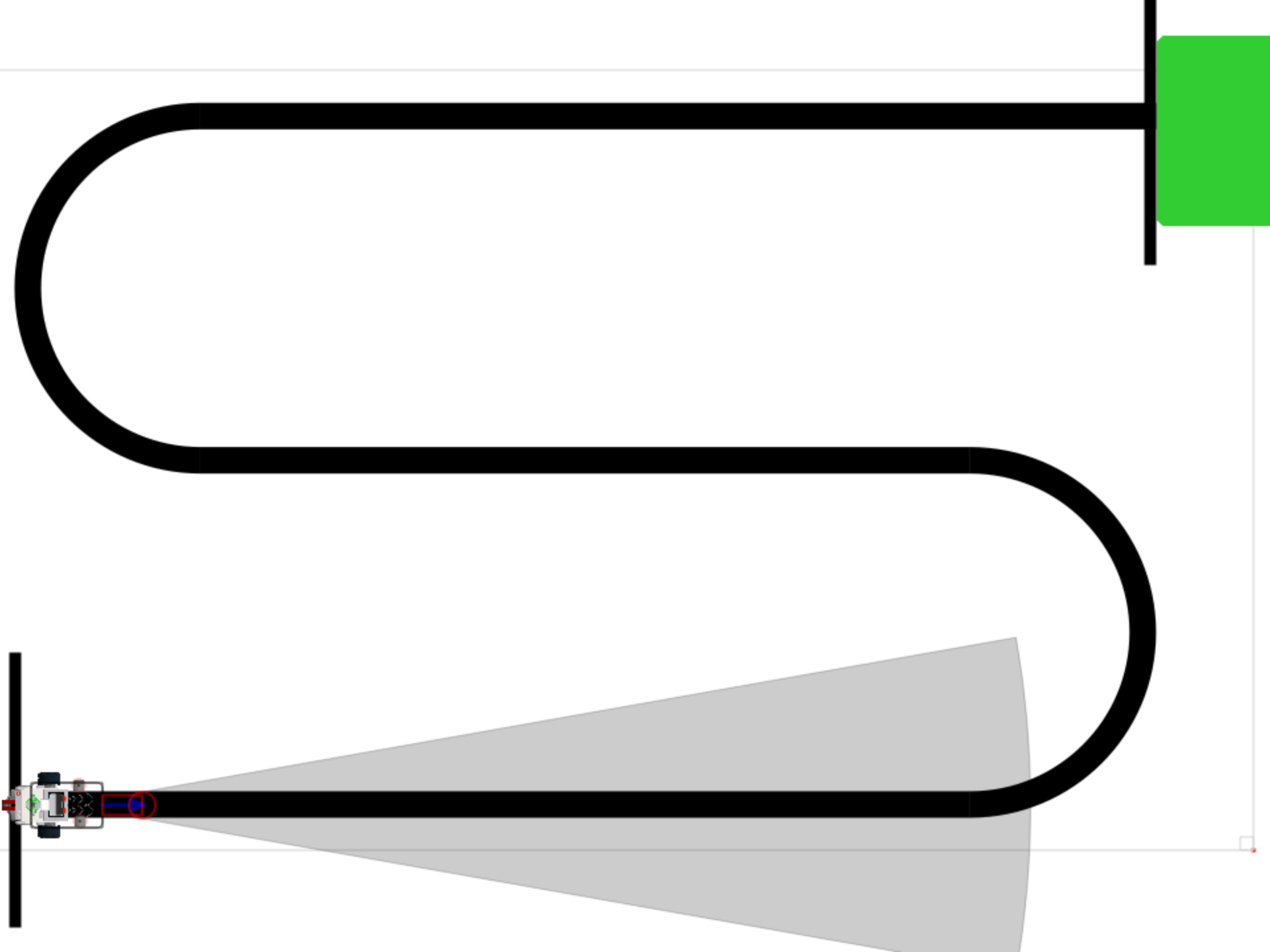


СЛАЛОМ



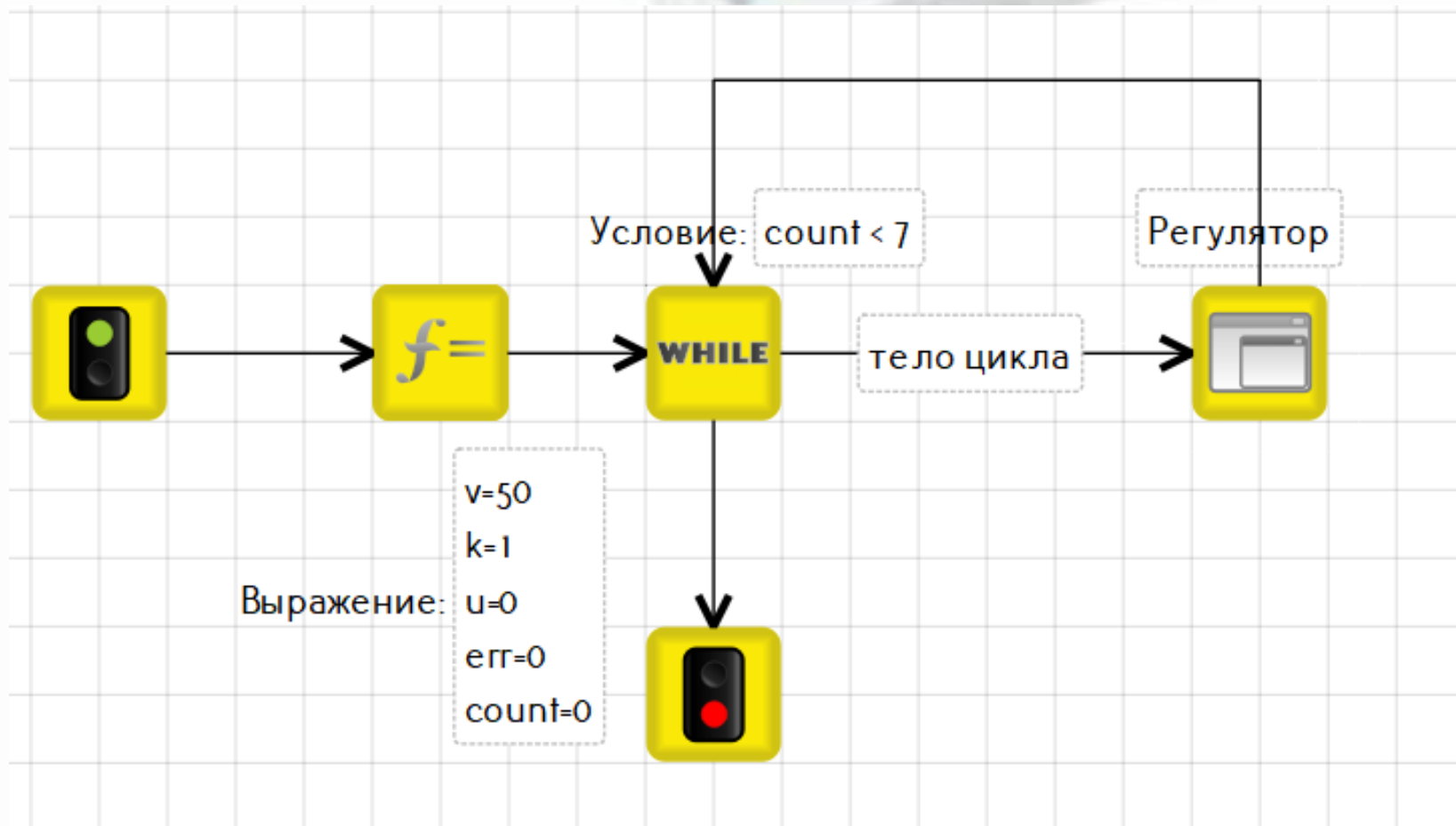
Автор: Сементинев Е.В.



Задание



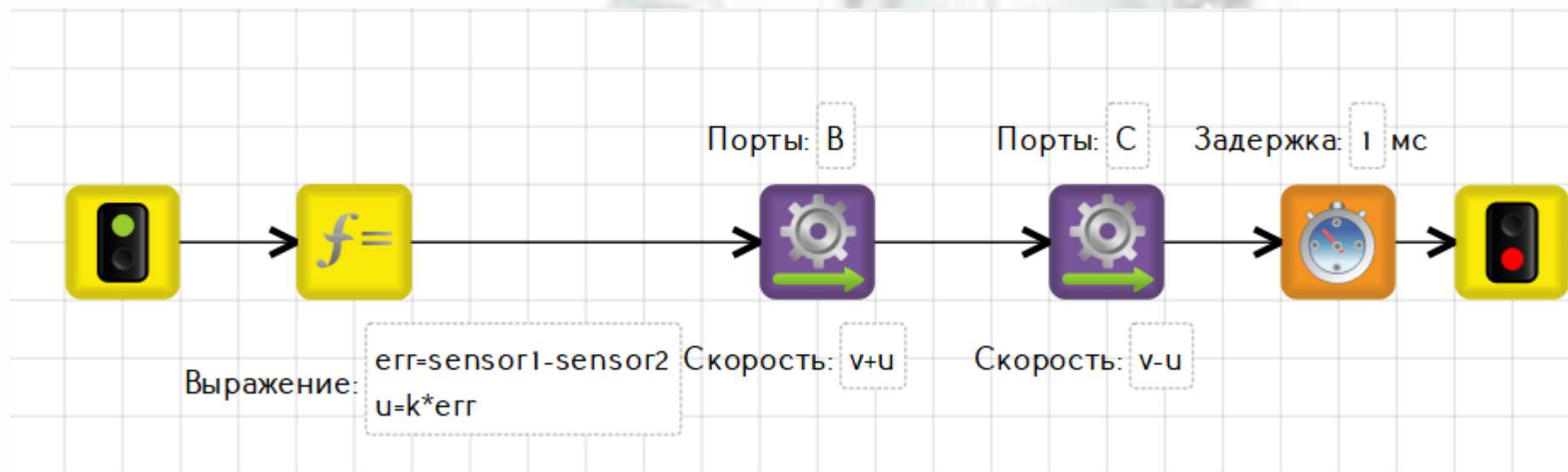
Робот едет по линии



Задание

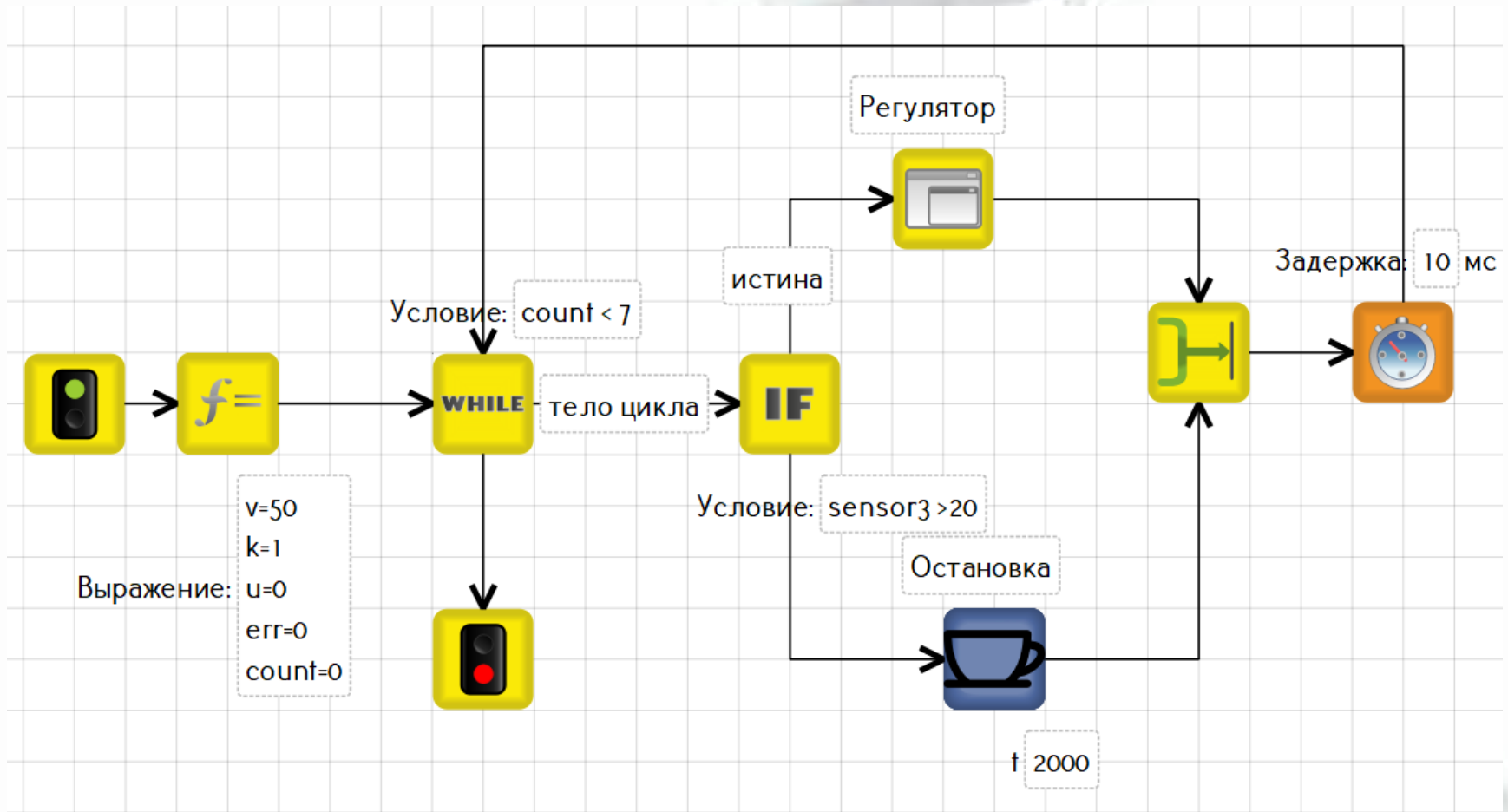
Робот едет по линии

Подпрограмма регулятор



Задание

! Робот едет по линии. Видит объект останавливается.



Задание



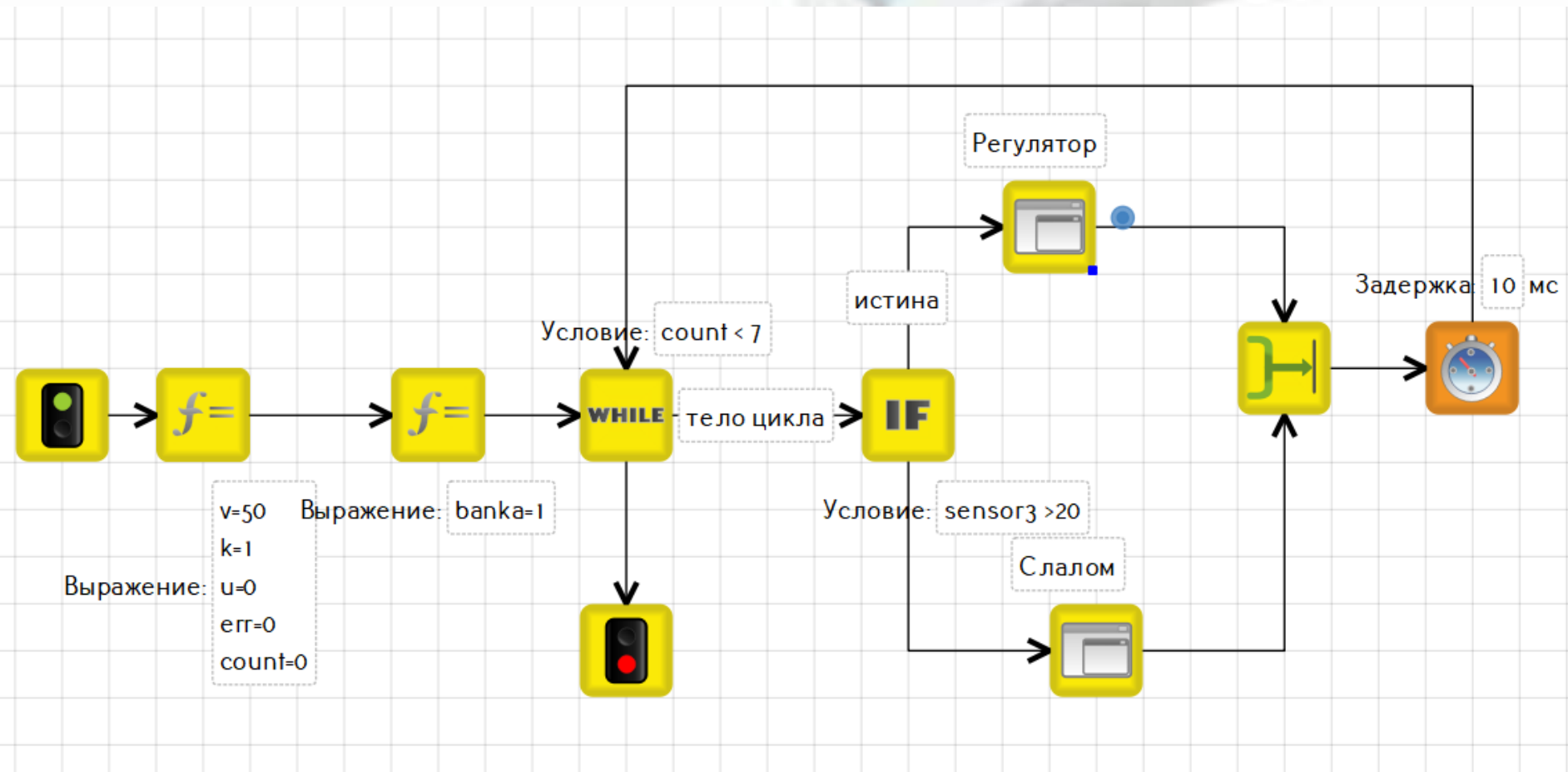
Робот едет по линии. Видит объект останавливается. Поворачивается налево и объезжает предмет. Видит следующий объект и объезжает его справа. Программу реализуете используя подпрограммы.



Задание



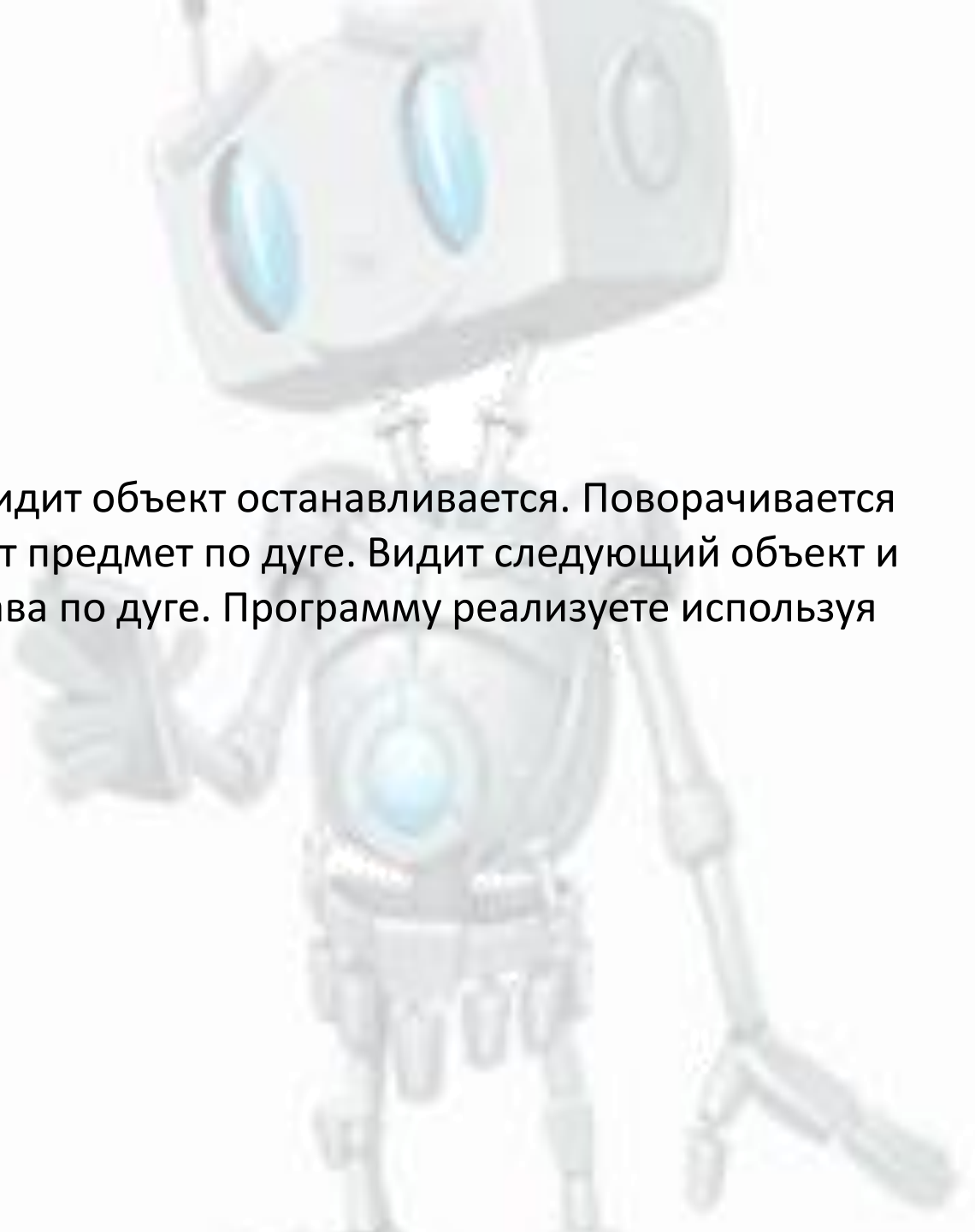
Робот едет по линии. Видит объект останавливается. Поворачивается налево и объезжает предмет. Видит следующий объект и объезжает его справа. Программу реализуете используя подпрограммы.



Задание



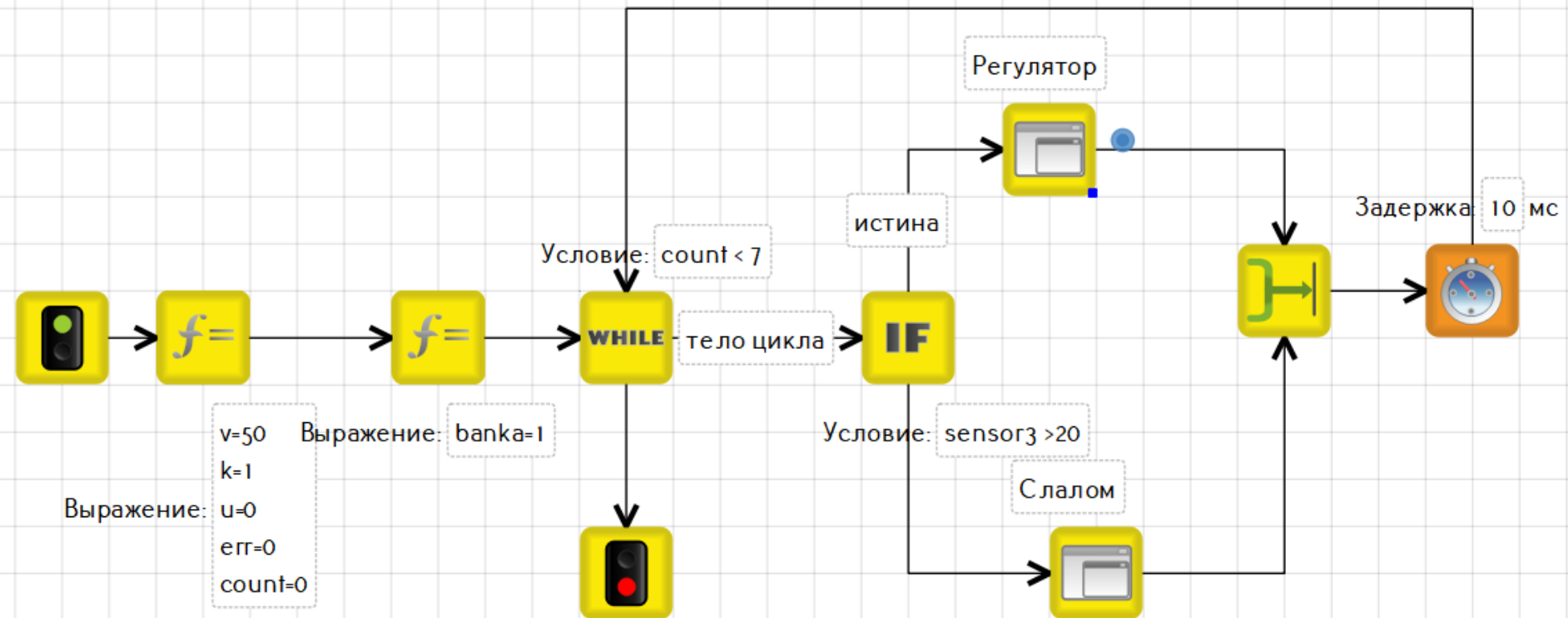
Робот едет по линии. Видит объект останавливается. Поворачивается налево и объезжает предмет по дуге. Видит следующий объект и объезжает его справа по дуге. Программу реализуете используя подпрограммы.



Задание



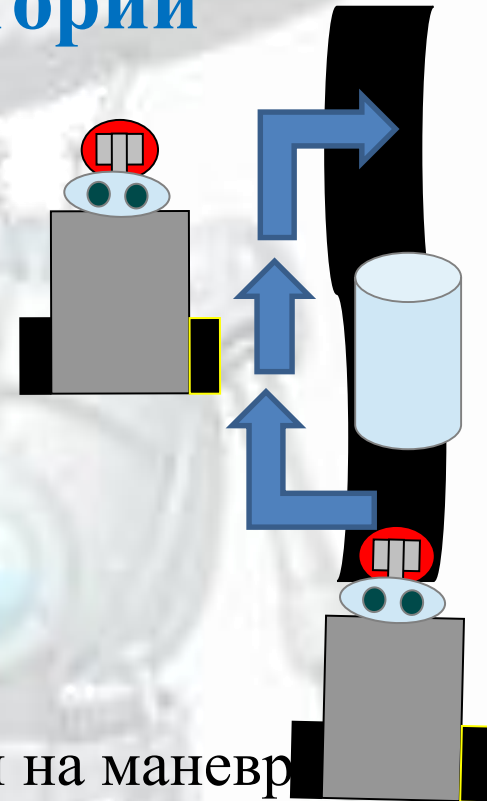
Робот едет по линии. Видит объект останавливается. Поворачивается налево и объезжает предмет по дуге. Видит следующий объект и объезжает его справа по дуге. Программу реализуете используя подпрограммы.



Варианты объезда предмета

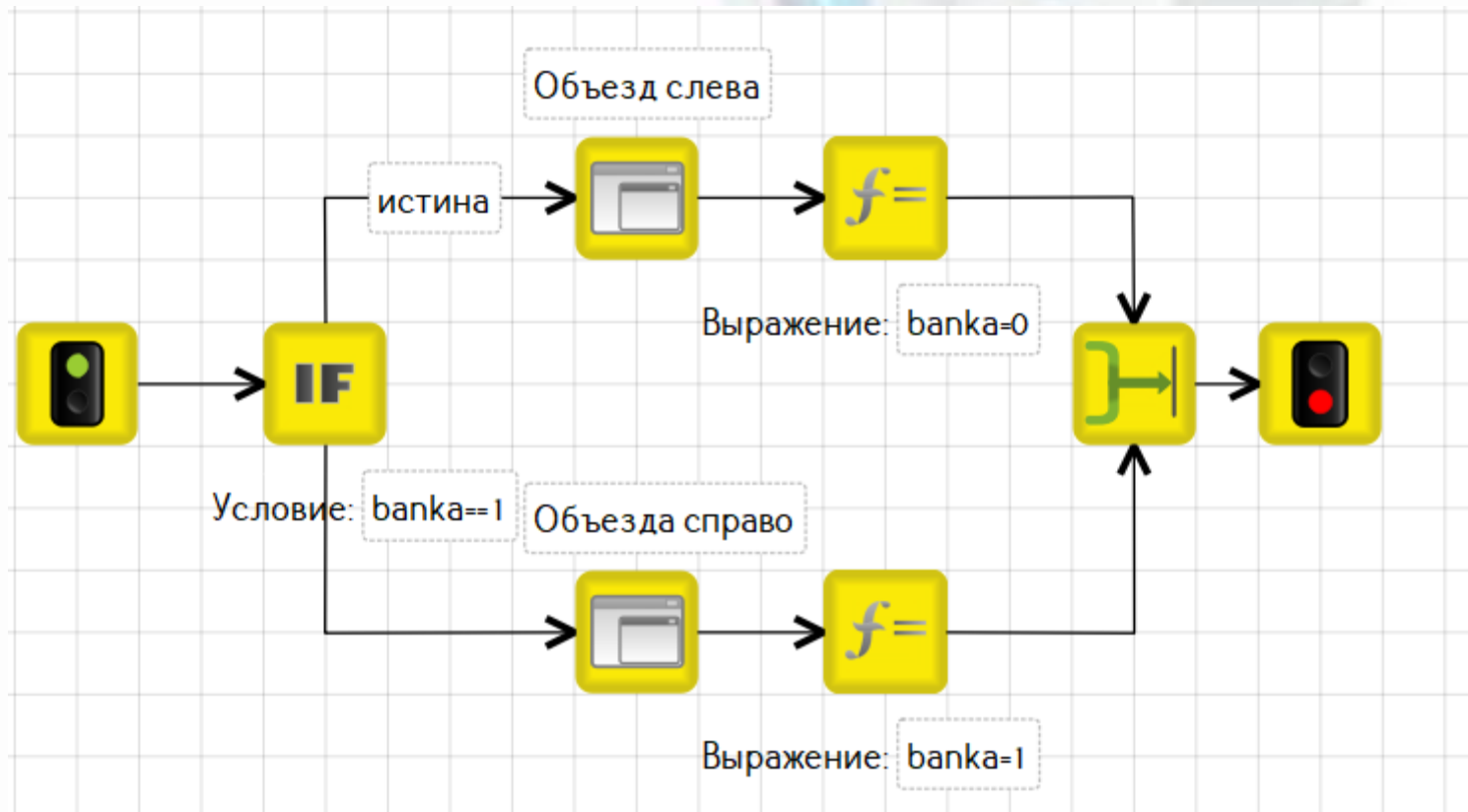
По прямоугольной траектории

- Увидел предмет остановился
- Поворот вправо уход с линии
- Вперед
- Поворот влево
- Вперед
- Поворот влево
- Вперед
- Поворот вправо для возврата на линию

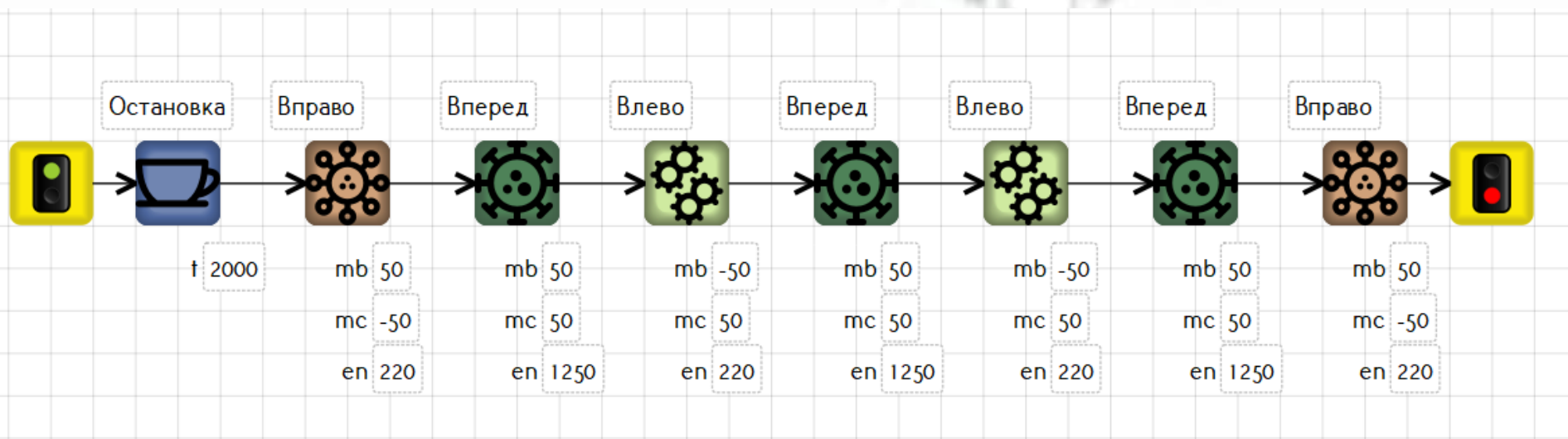


Робот тратит очень много времени на маневр

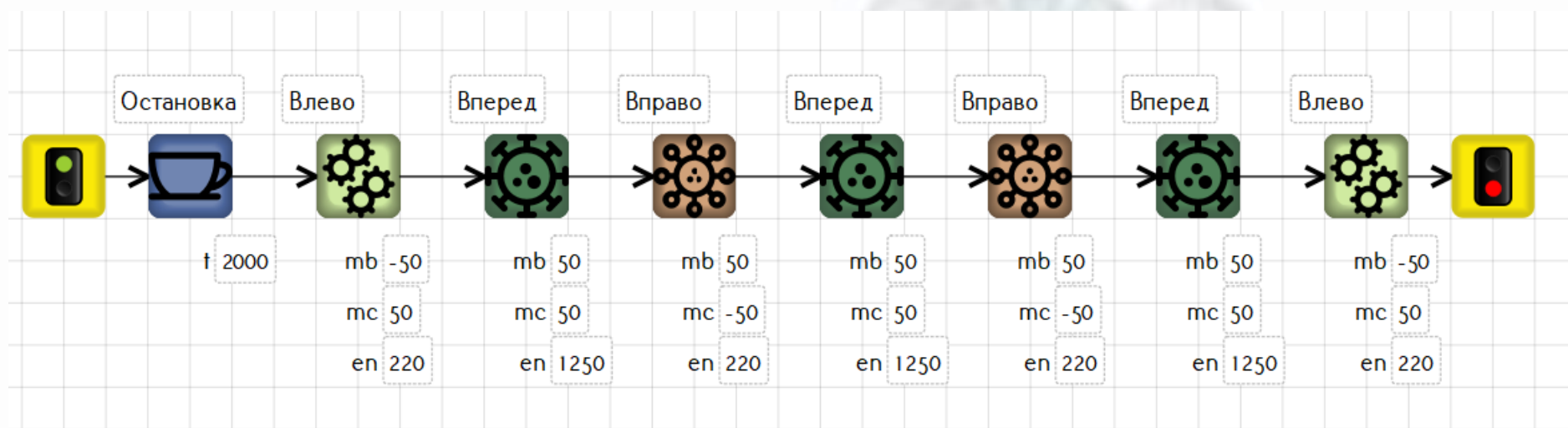
Подпрограмма слалом



Подпрограмма объезда предмета справа



Подпрограмма объезда предмета слева



Источники:

1. Презентации к курсу по робототехнике в среде Robolab и RobotC С.А.Филиппова
2. Презентации к курсу по робототехнике в среде TrikStudio И.Ю.Широколобова

