

## Задание 4.1

1. Расстояние от места старта до стены равно 4 клеткам. Необходимо проехать ровно  $\frac{3}{4}$  этого расстояния.

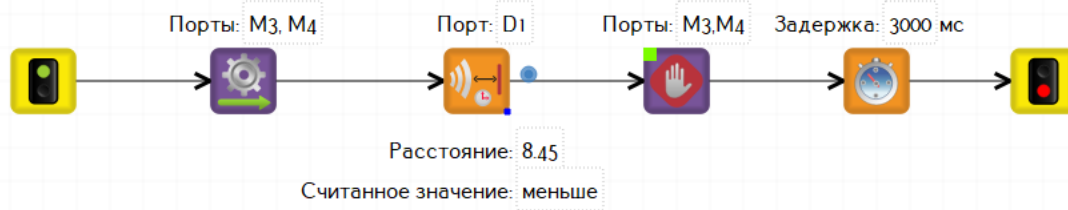


Редактор



Отладка

Диаграмма поведения робота X



### Редактор свойств

Свойство	Значение
Расстояние	8.45
Порт	D1
Считанное значе...	меньше

Редактор свойс...

Настройки сенсор...

### Палитра

Введите текст поиска...

- Получить код кнопки
- Играть звуковой файл
- Играть звук
- Моторы вперёд
- Моторы назад
- Моторы стоп
- Сбросить показания э
- Сказать
- Светодиод
- Угловой сервомотор
- Системный вызов

Палитра

Переменные

### Ошибки

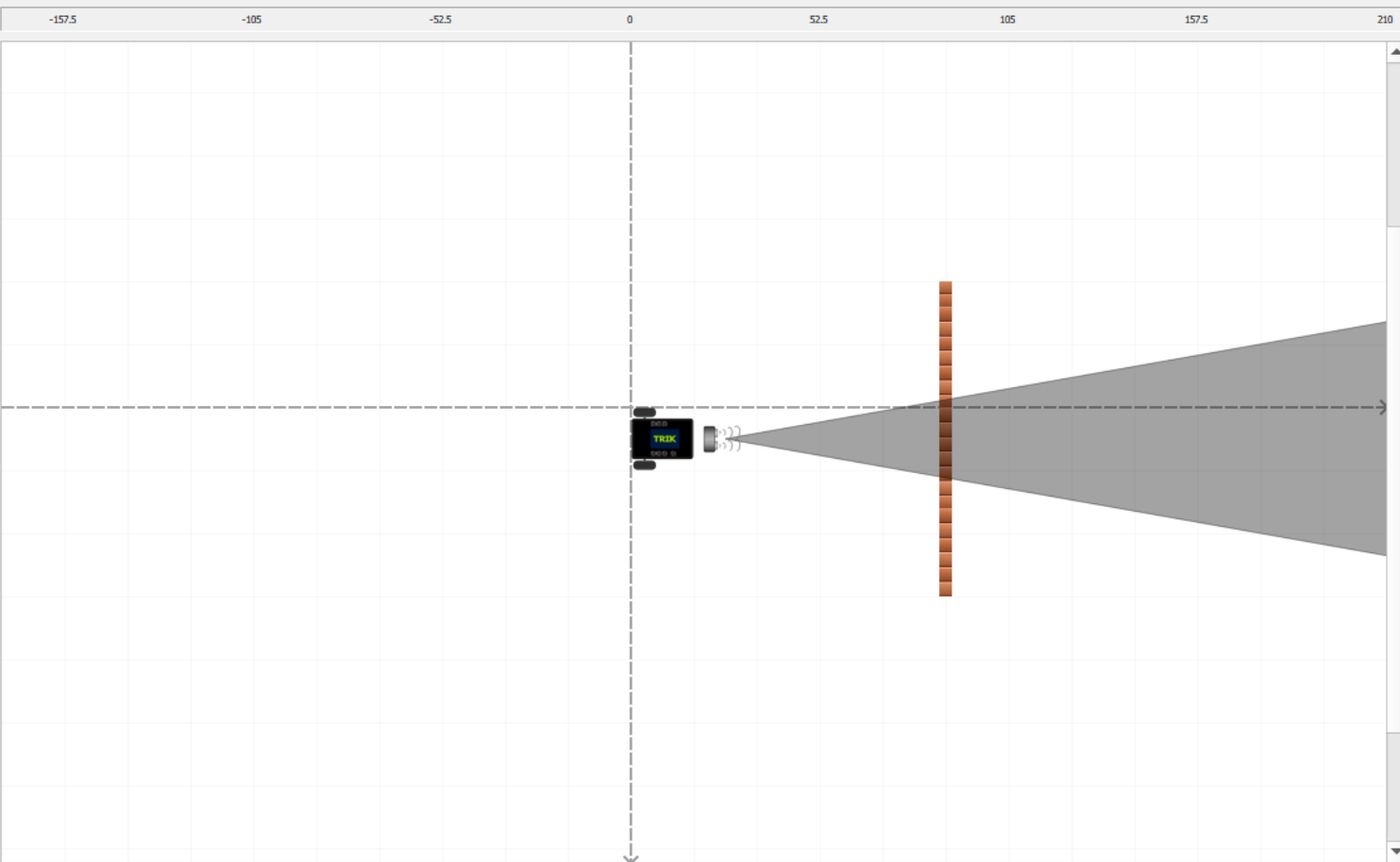
[18:08:02]: ИНФОРМАЦИЯ: Программа уже запущена



Двумерная модель

☒ Сетка

5,000 сек.



Дисплей



Порты

A1: Не используется

A2: Не используется

A3: Не используется

A4: Не используется

A5: Не используется

A6: Не используется

D1: Датчик расстояния

D2: Датчик расстояния

Переменные

Имя	Значение
8 buttonUp	0
9 colorSensor	{ 0 }
10 encoder1	0
11 encoder2	0
12 encoder3	1089
13 encoder4	1089
14 gyroscope	{ 0, 0, 0, 127070,
15 lidar	{ 0 }
16 lineSensor	{ 0 }
17 objectSensorSize	
18 objectSensorX	
19 objectSensorY	
20 pi	3....
21 sensorA1	0
22 sensorA2	0
23 sensorA3	0
24 sensorA4	0
25 sensorA5	0

Переменные

Графики

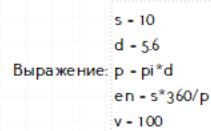
Ошибки

[18:08:02]: ИНФОРМАЦИЯ: Программа уже запущена

Режим отладки - нажмите Ctrl+1 или кликните здесь для переключения в режим редактирования

## Задание 4.8




8. Робот, чтобы не врезаться в стену при приближении к ней, каждые 10 сантиметров снижает скорость в полтора раза. Расстояние от места старта до стены 1 метр.

[illegible][illegible]

Настройки сенсоров



6

- Действия
-  Отправить сообщение в задачу
  -  Получить код кнопки
  -  Играть звуковой файл

### Переменные

[19:06:50]: **ИНФОРМАЦИЯ:** Программа уже запущена

[19:06:50]: **ИНФОРМАЦИЯ:** Программа уже запущена

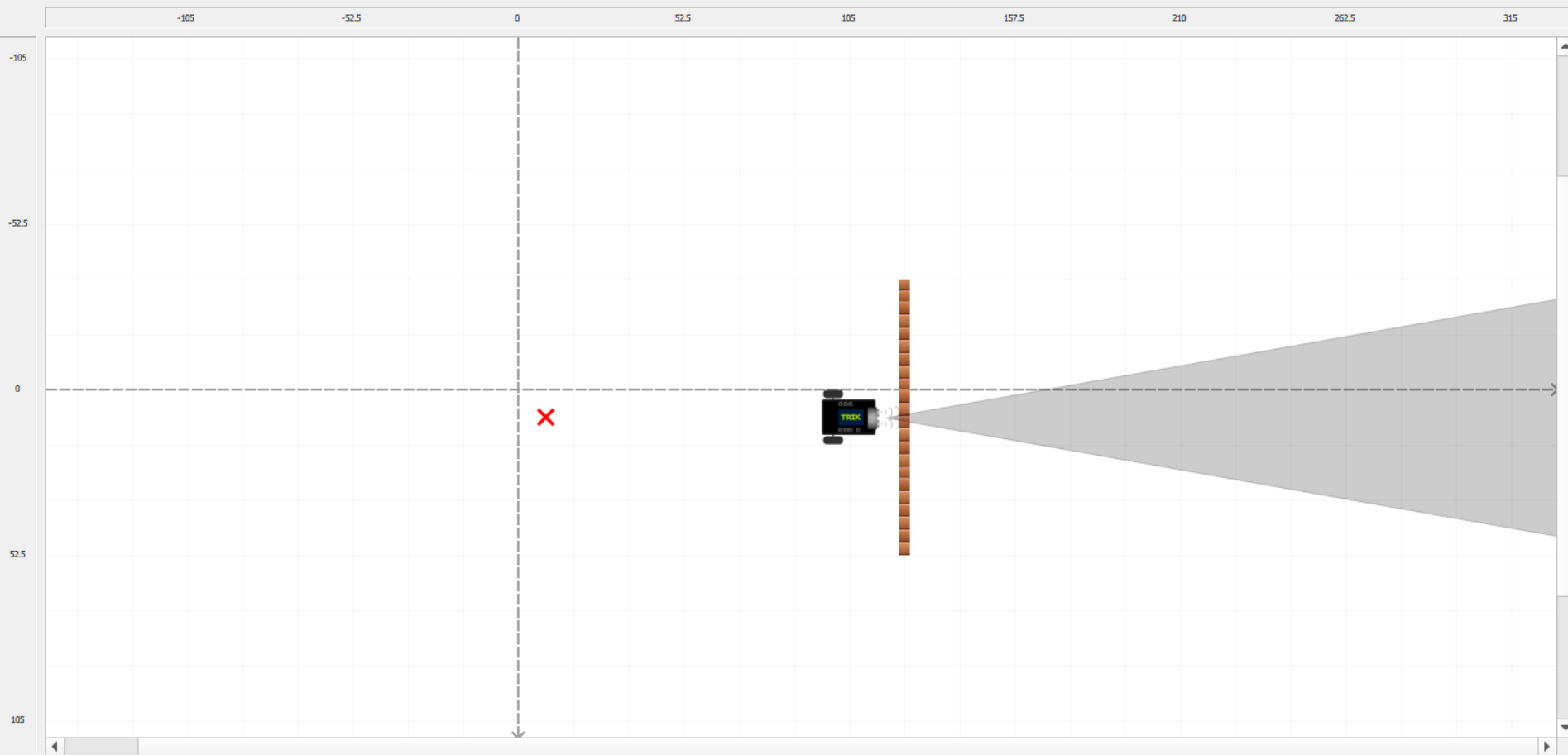




Двумерная модель

☒ Сетка

34,040 сек.



Переменные

	Имя	Значение
8	buttonUp	0
9	colorSensor	{ 0 }
10	d	5.6
11	en	204.62778397529
12	encoder1	0
13	encoder2	0
14	encoder3	106
15	encoder4	106
16	gyroscope	{ 0, 0, 0, 2549296 }
17	lidar	{ 0 }
18	lineSensor	{ 0 }
19	objectSensorSize	
20	objectSensorX	
21	objectSensorY	
22	p	17.592918860102
23	pi	3....
24	s	10
25	sensorA1	0

Ошибки

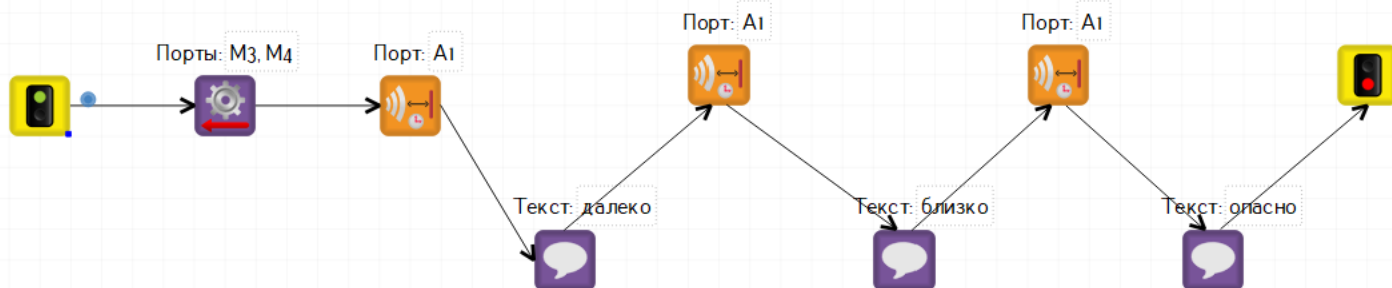
[19:06:50]: ИНФОРМАЦИЯ: Программа уже запущена

## Задание 4.19

19. Парктроник: имеется три состояния парктроника – далеко, близко и опасно. Напишите программу для него.



Диаграмма поведения робота X



Редактор свойств

Свойство Значение

Редактор свойс...

Настройки сенсор...

Палитра

Введите текст поиска...

Алгоритмы

- Начало
- Конец
- Инициализация переменных
- IF Условие
- Конец условия
- Цикл с предусловием
- Цикл
- Выбор
- Выражение
- Подпрограмма
- Параллельные задачи
- Слияние задач
- Завершить задачу

Палитра

Переменные

Режим редактирования - нажмите Ctrl+2 или кликните здесь для переключения в режим отладки



Type here to search



32°F Cloudy



7:16 PM  
2/20/2024





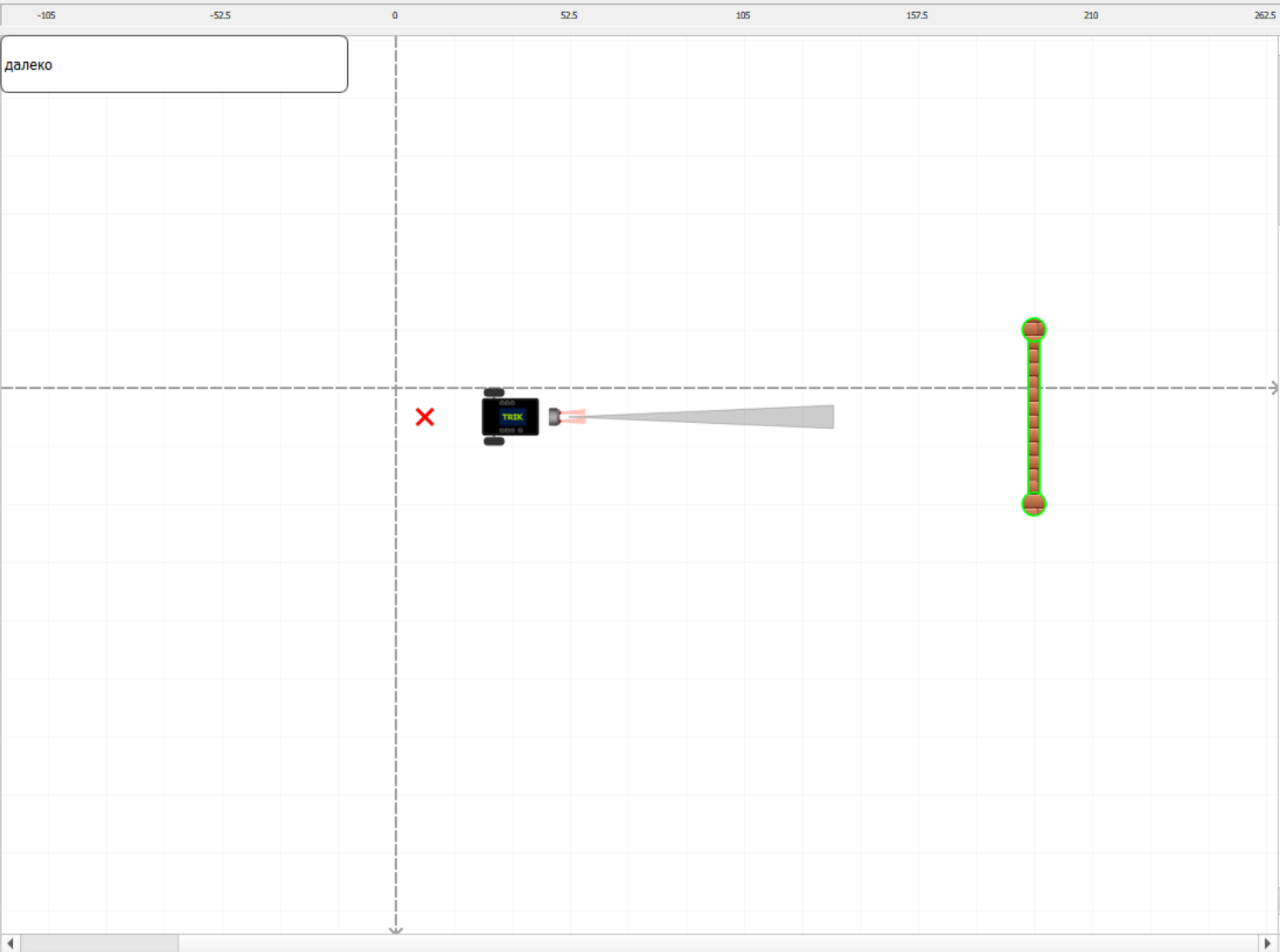
Редактор  
Отладка



Двумерная модель

☒ Сетка

1,000 сек.



Дисплей



Порты

A1: Датчик расстояния

A2: Не используется

A3: Не используется

A4: Не используется

A5: Не используется

A6: Не используется

D1: Не используется

D2: Не используется

Video 2: Не использует

Lidar: Не используется

Моторы

Переменные

	Имя	Значение
1	accelerometer	{ -460, 0, 4065 }
2	buttonDown	0
3	buttonEnter	0
4	buttonEsc	0
5	buttonLeft	0
6	buttonPower	0
7	buttonRight	0
8	buttonUp	0
9	colorSensor	{ 0 }
10	encoder1	0
11	encoder2	0
12	encoder3	533
13	encoder4	533
14	gyroscope	{ 0, 0, 0, 110937,
15	lidar	{ 0 }
16	lineSensor	{ 0 }
17	objectSensorSize	
18	objectSensorX	
19	objectSensorY	
20	pi	3....
21	sensorA1	80
22	sensorA2	0

Переменные

Графики

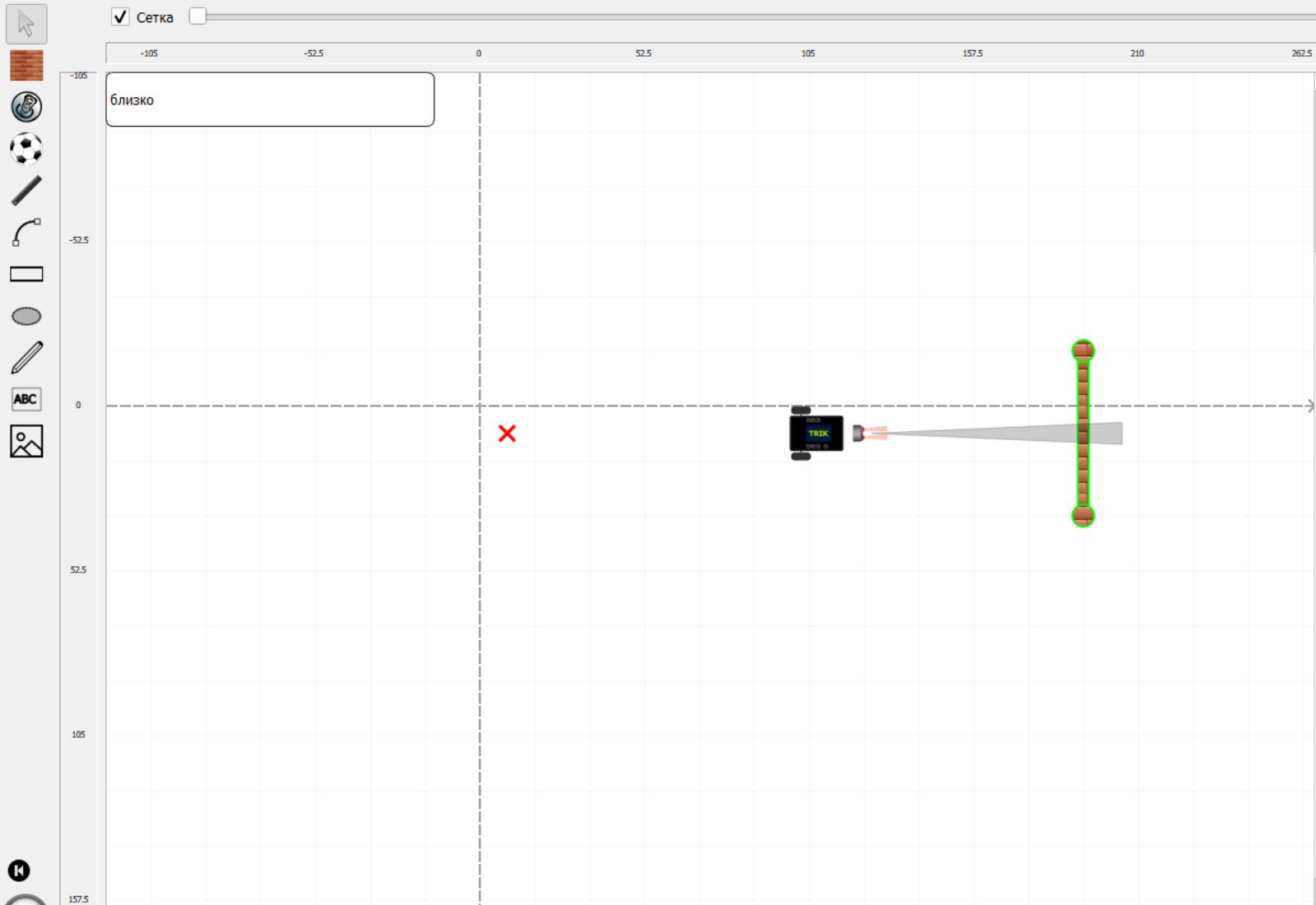
Режим отладки - нажмите Ctrl+1 или кликните здесь для переключения в режим редактирования



Двумерная модель

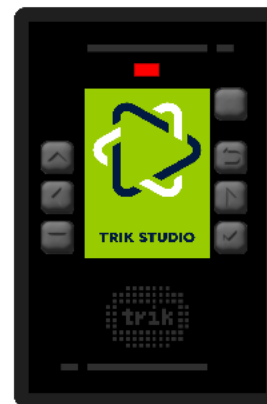
☒ Сетка

близко



2,750 сек.

Дисплей



Порты

- A1: Датчик расстояния
- A2: Не используется
- A3: Не используется
- A4: Не используется
- A5: Не используется
- A6: Не используется
- D1: Не используется
- D2: Не используется
- Video 2: Не использует
- Lidar: Не используется

Моторы

Переменные

	Имя	Значение
1	accelerometer	{ -460, 0, 4065 }
2	buttonDown	0
3	buttonEnter	0
4	buttonEsc	0
5	buttonLeft	0
6	buttonPower	0
7	buttonRight	0
8	buttonUp	0
9	colorSensor	{ 0 }
10	encoder1	0
11	encoder2	0
12	encoder3	1490
13	encoder4	1490
14	gyroscope	{ 0, 0, 0, 121639,
15	lidar	{ 0 }
16	lineSensor	{ 0 }
17	objectSensorSize	
18	objectSensorX	
19	objectSensorY	
20	pi	3....
21	sensorA1	66
22	sensorA2	0



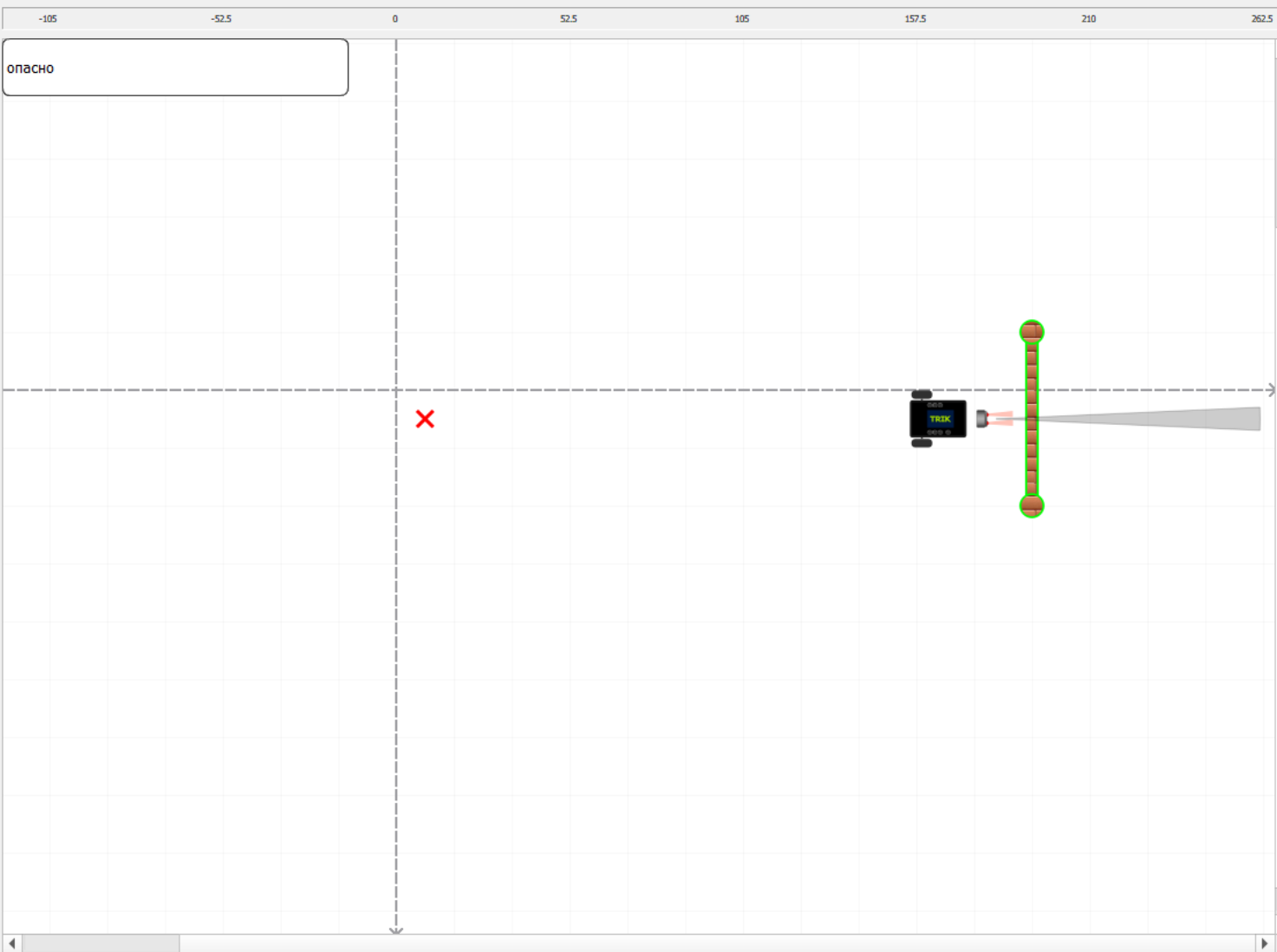
Редактор  
Отладка



Двумерная модель

☒ Сетка

2,160 сек.



Дисплей



Порты

A1: Датчик расстояния

A2: Не используется

A3: Не используется

A4: Не используется

A5: Не используется

A6: Не используется

D1: Не используется

D2: Не используется

Video 2: Не использует

Lidar: Не используется

Моторы

Переменные

	Имя	Значение
1	accelerometer	{ -460, 0, 4065 }
2	buttonDown	0
3	buttonEnter	0
4	buttonEsc	0
5	buttonLeft	0
6	buttonPower	0
7	buttonRight	0
8	buttonUp	0
9	colorSensor	{ 0 }
10	encoder1	0
11	encoder2	0
12	encoder3	1171
13	encoder4	1171
14	gyroscope	{ 0, 0, 0, 130116,
15	lidar	{ 0 }
16	lineSensor	{ 0 }
17	objectSensorSize	
18	objectSensorX	
19	objectSensorY	
20	pi	3....
21	sensorA1	9
22	sensorA2	0

Переменные

Графики

Режим отладки - нажмите Ctrl+1 или кликните здесь для переключения в режим редактирования