

Задание №3а

Формулировка задания:

Напишите на визуальном языке EV3-G алгоритм «Зигзаг» с одним датчиком цвета (стр.17-19) и проведите тест на реальном роботе

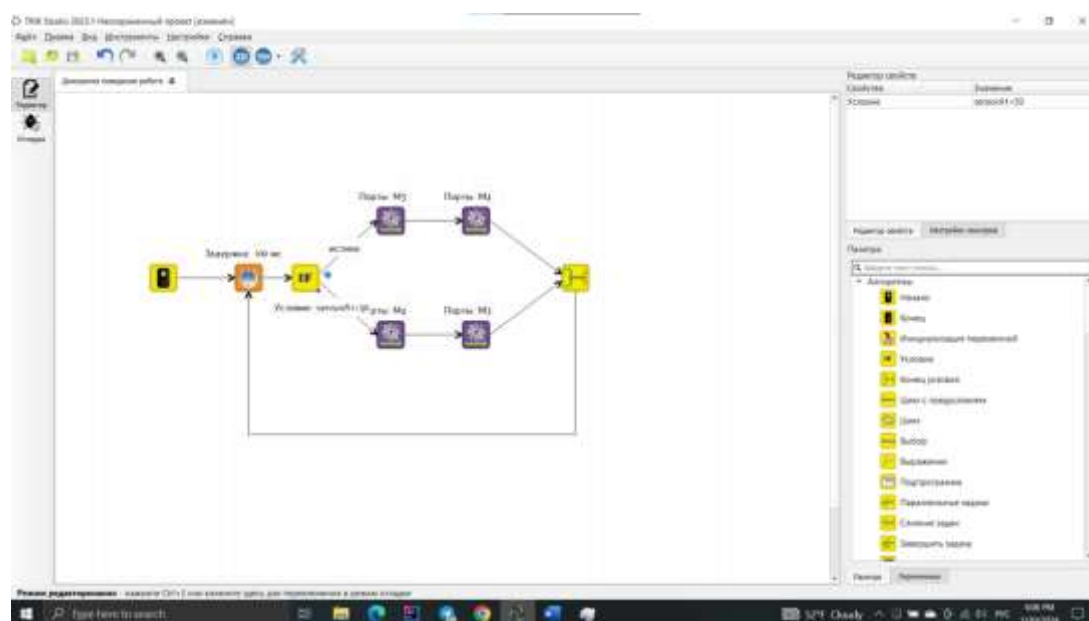
Выполнение:

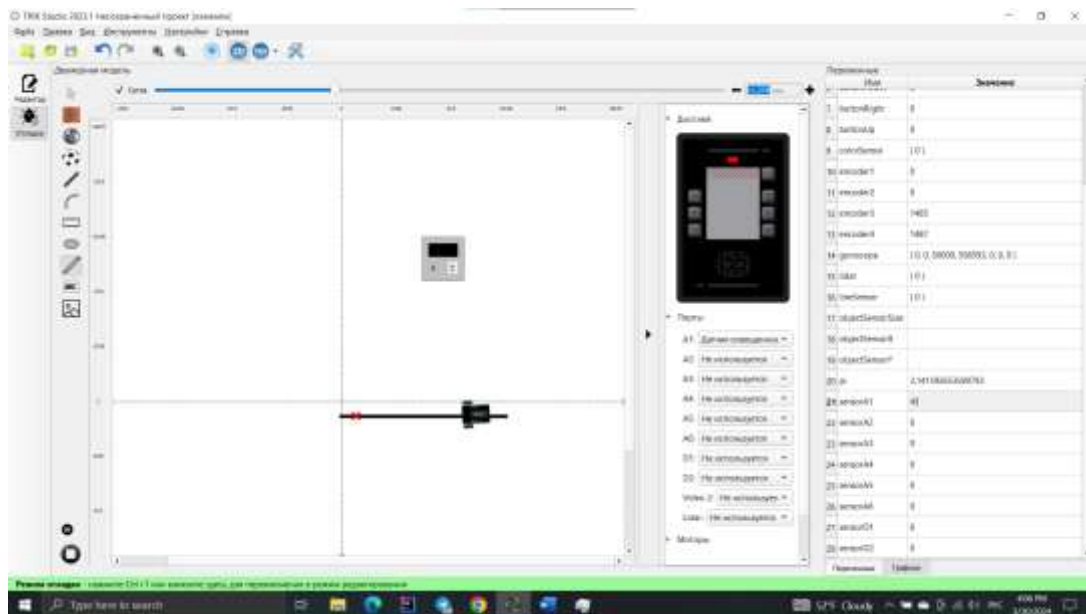
Задание №3b

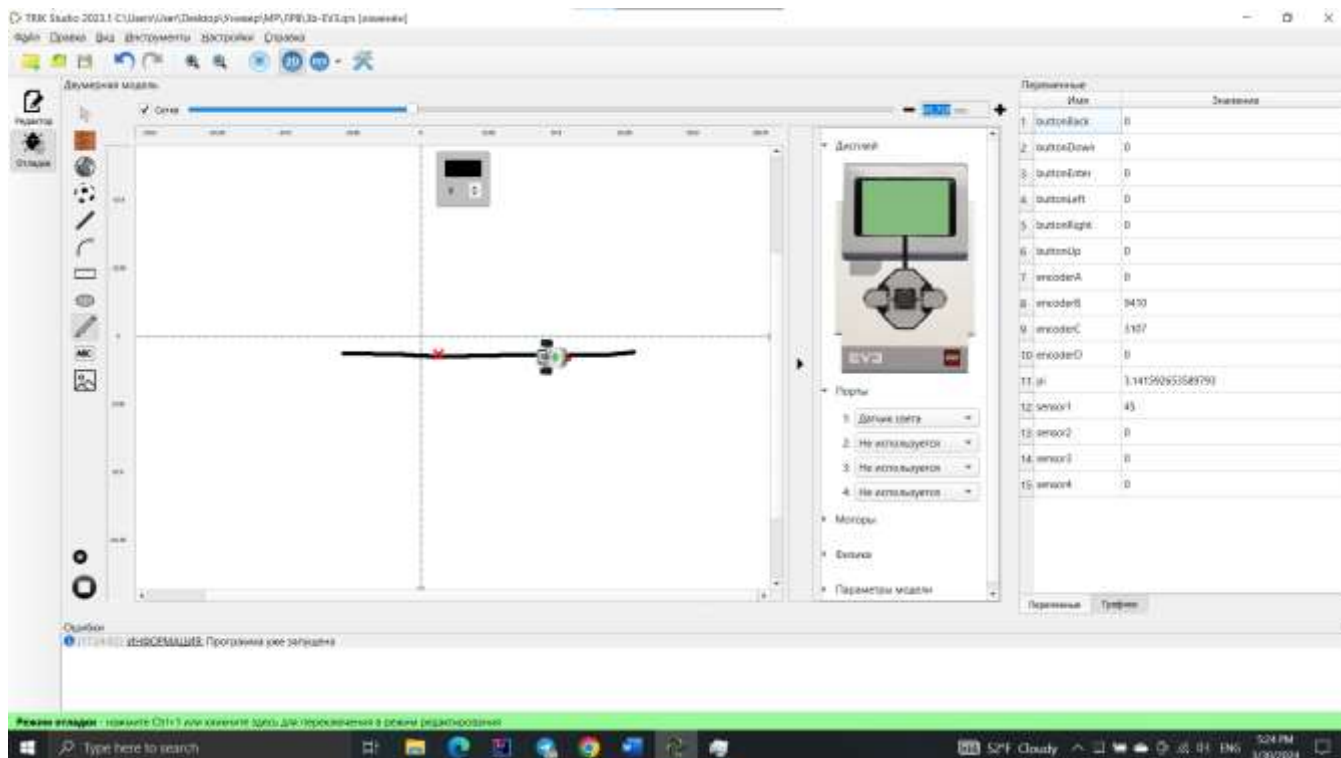
Формулировка задания:

Создайте соответствующее поле для тестирования в TRIK Studio и напишите в данной среде аналогичную программу для платформы EV3;

Выполнение:







Задание №4а

Формулировка задания:

Напишите на визуальном языке EV3-G алгоритм «Зигзаг» с двумя датчиками цвета (стр.20-22) и проведите тест на реальном роботе.

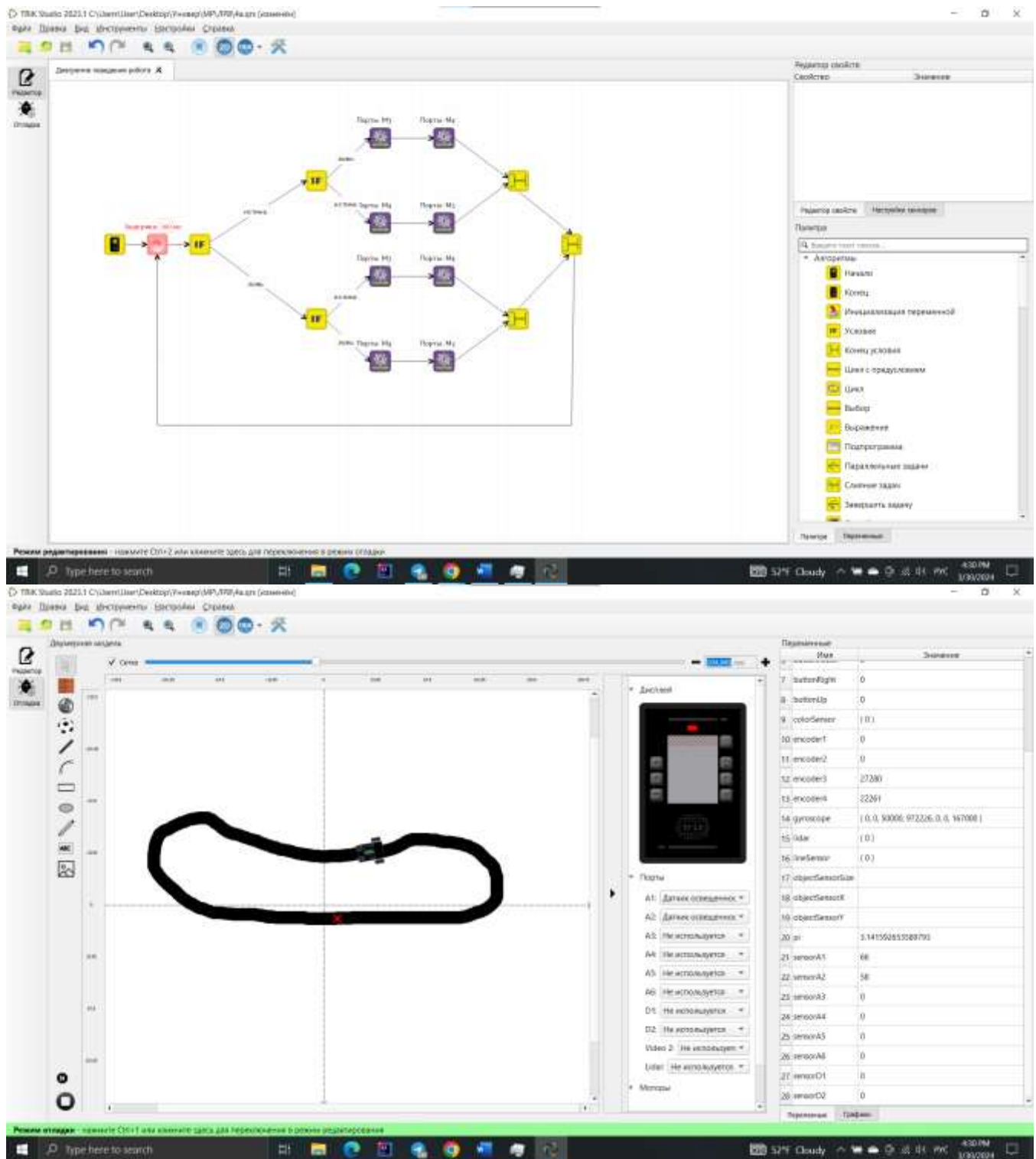
Выполнение:

Задание №4б

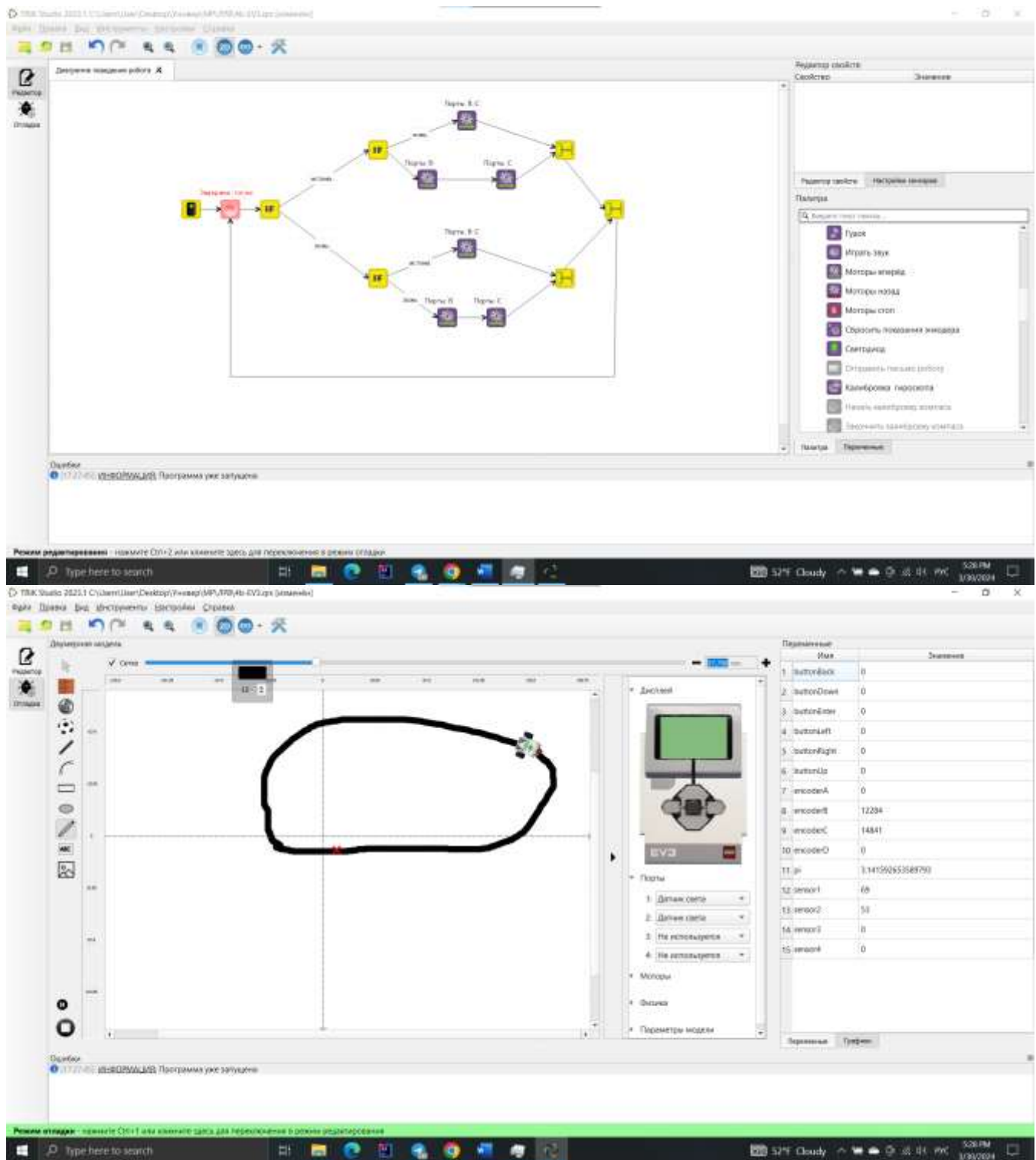
Формулировка задания:

Создайте соответствующее поле для тестирования в TRIK Studio и напишите в данной среде аналогичную программу для платформы EV3;

Выполнение:



EV3:



Задание №5а

Формулировка:

Напишите на визуальном языке EV3-G алгоритм «Волна» с одним датчиком цвета (стр.22-23) и проведите тест на реальном роботе;

Задание №5б

Формулировка:

Создайте соответствующее поле для тестирования в TRIK Studio и напишите в данной среде аналогичную программу для платформы EV3;

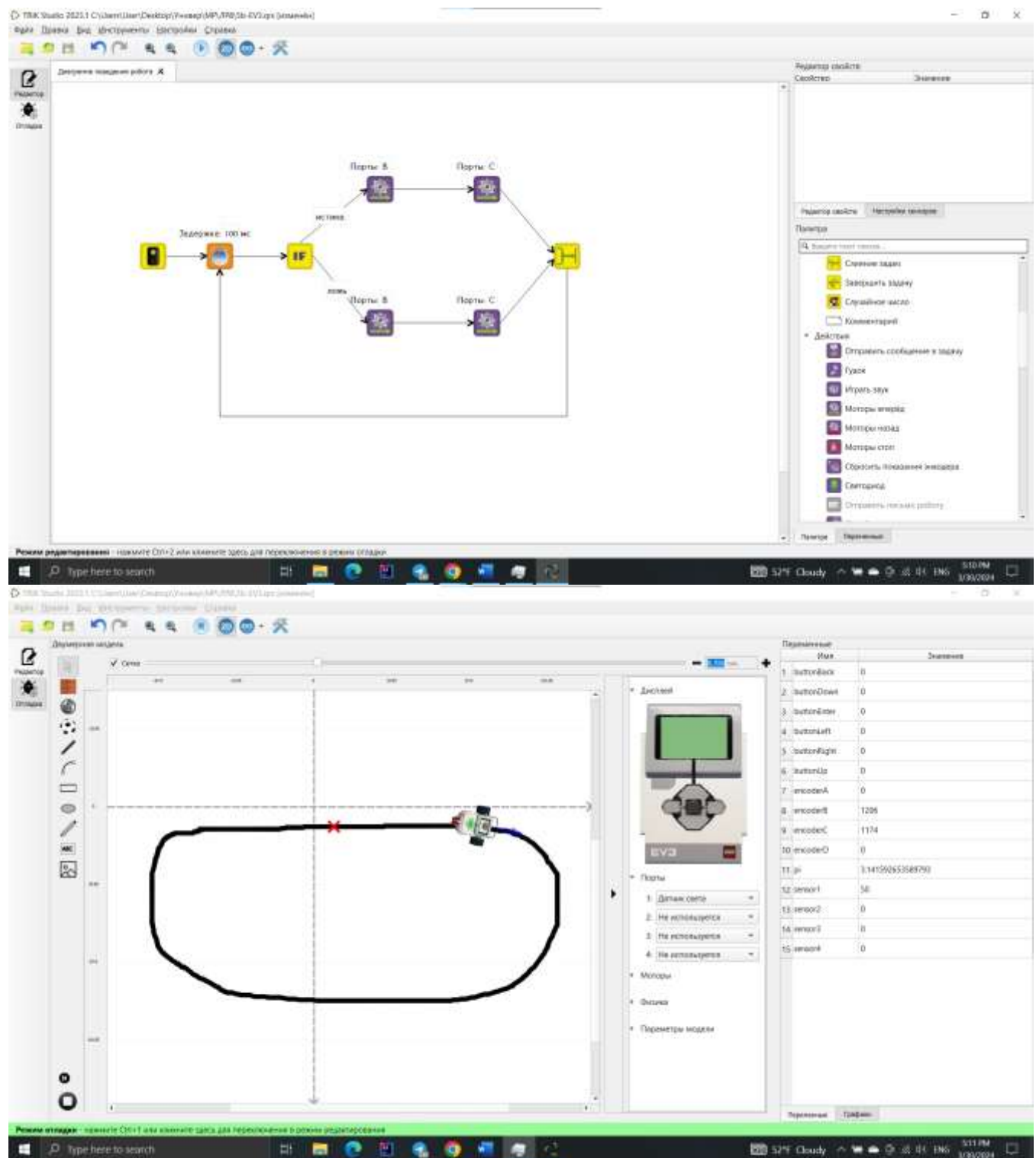
Выполнение:

The top screenshot displays the TRIK Studio 2023.1 interface with a block-based programming environment. The main workspace shows a sequence of blocks: a delay block (100 ms), an if block, and four motor blocks (Port M1, Port M2, Port M3, Port M4) connected in a loop. The right sidebar shows the 'Properties' panel with a list of available blocks and actions.

The bottom screenshot shows the same TRIK Studio 2023.1 interface, but with a graphical field view on the left, a robot model in the center, and a parameter list on the right. The parameter list includes various sensors and actuators like accelerometer, buttons, gyroscopes, and encoders.

Имя	Значение
1. accelerometer	(-110.05, 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	5537
13. encoder4	7174
14. gyroscope	(0.0, 44908, 348710, 0.0, -1201)
15. lidar	(0)
16. lineSensor	(0)
17. objectSensorSize	
18. objectSensorX	
19. objectSensorY	
20. pi	3.141592653589793
21. sensorA1	58
22. sensorA2	0

Для EV3:



Задание №6а

Формулировка:

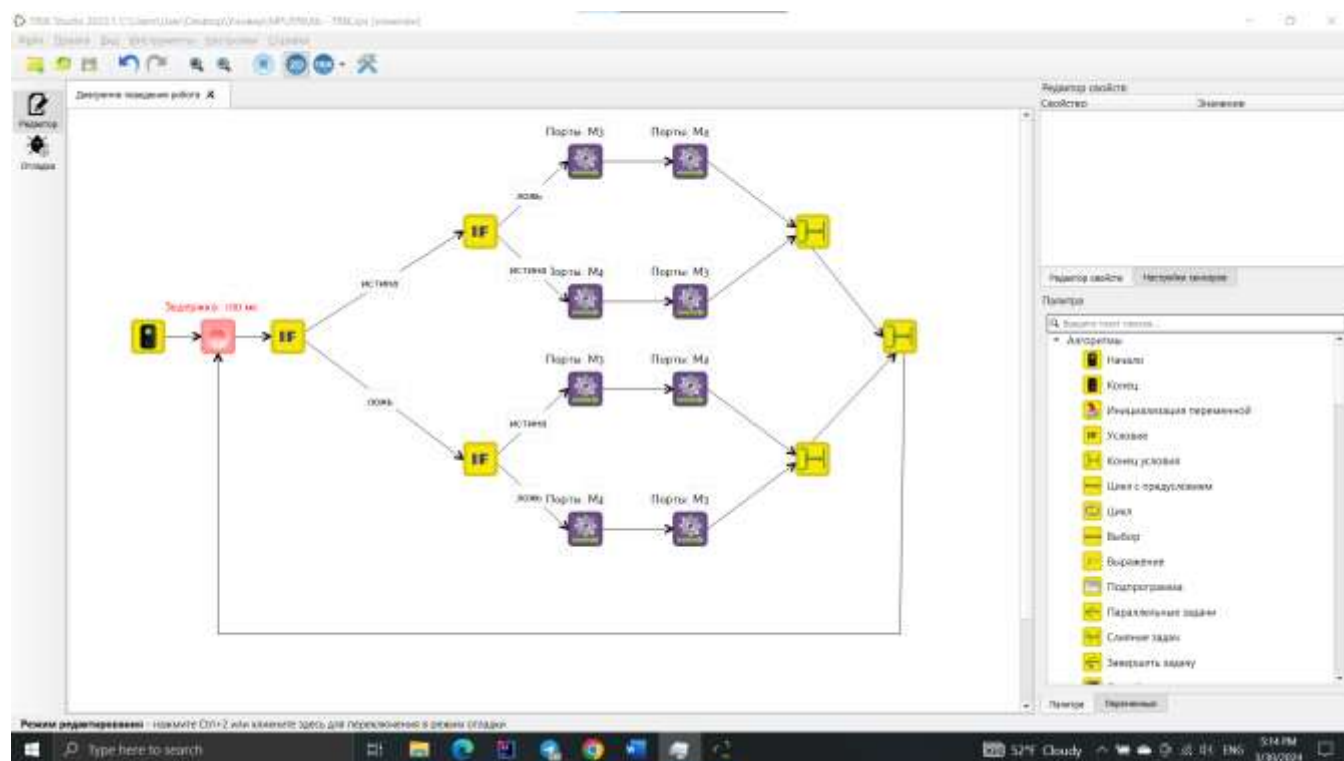
Напишите на визуальном языке EV3-G алгоритм «Волна» с двумя датчиками цвета (стр.24) и проведите тест на реальном роботе;

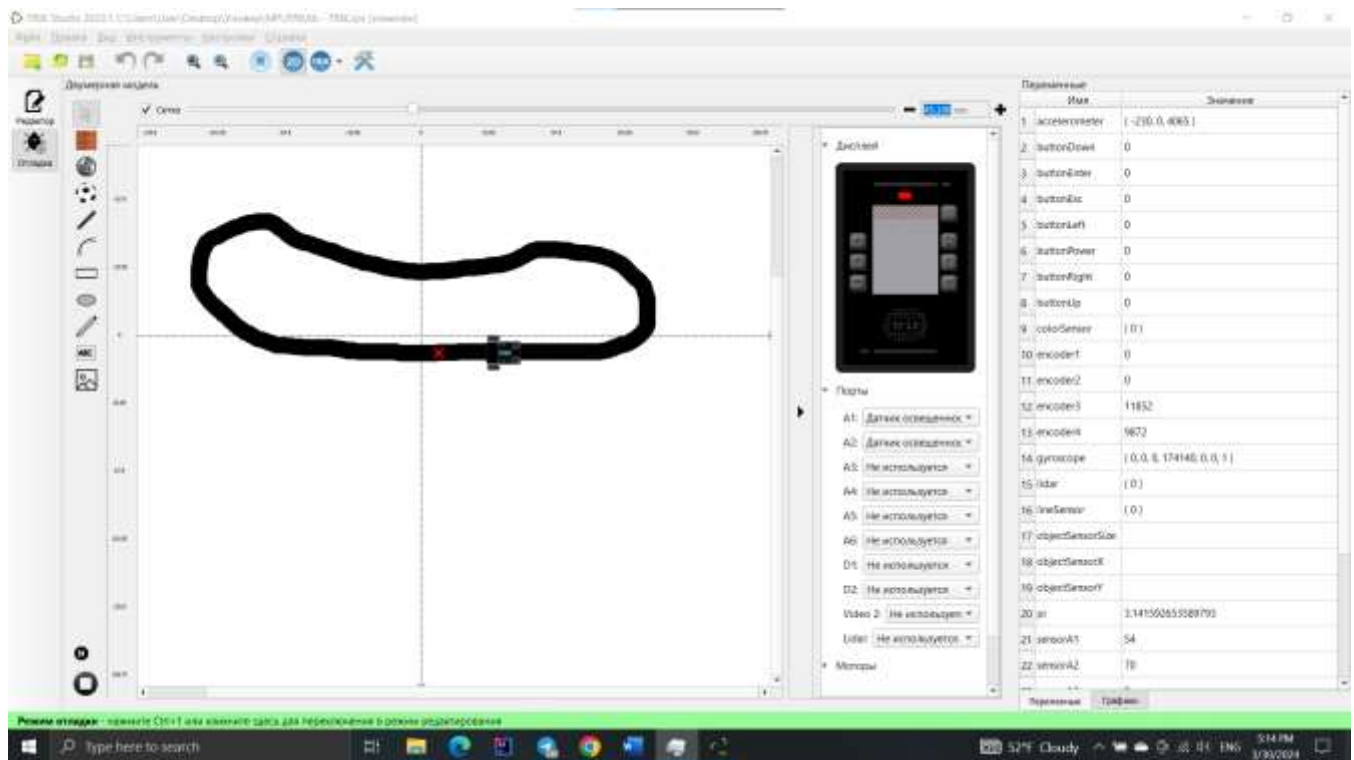
Задание №6b

Формулировка:

Создайте соответствующее поле для тестирования в TRIK Studio и напишите в данной среде аналогичную программу для платформы EV3;

Выполнение:





EV3:

