

Мобильная робототехника

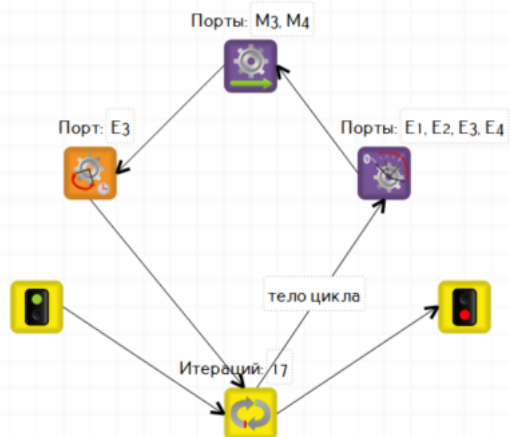
Результаты выполнения
лабораторной работы №6

Выполнил
Аленников Борис Сергеевич
Вариант 1

13. Роботу надо проехать расстояние в 17 раз больше, чем он проезжает, совершая 450 оборотов колеса. Напишите такую программу.



Диаграмма поведения робота X



Редактор свойств

Свойство Значение

Редактор свойств

Настройки сенсоров

Палитра

Q нот

Действия

- Моторы вперёд
- Моторы назад
- Моторы стоп
- Угловой сервомотор

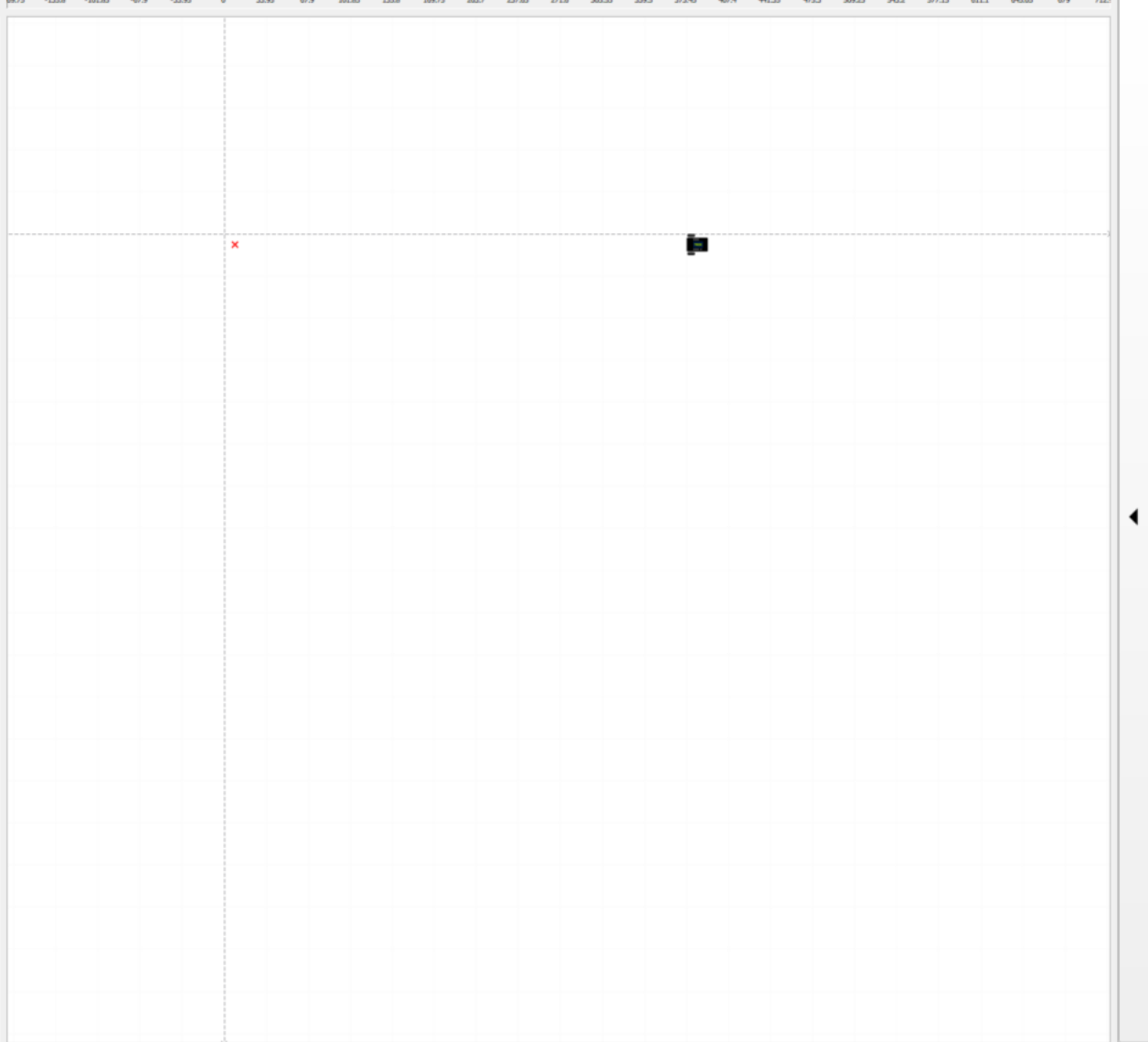
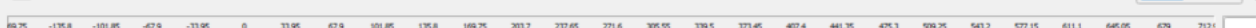
Палитра

Переменные



Двумерная модель

☒ Сетка



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	451
13	encoder4	445
14	gyroscope	{ 0, 0, 0, 109100, 0,
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
26	sensorA6	0
27	sensorD1	0
28	sensorD2	0

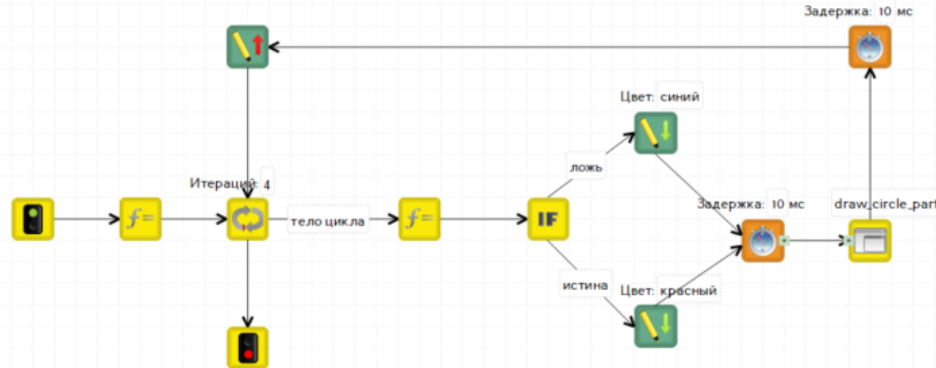
Переменные Графики

14. Начертите окружность на сцене 2D модели так, чтобы была видна только каждая $\frac{1}{4}$ ее часть, каждая $\frac{1}{8}$, $\frac{1}{16}$.

15. Начертите окружность на сцене 2D модели так, чтобы была видна только каждая $\frac{1}{4}$ ее часть, каждая $\frac{1}{8}$, $\frac{1}{16}$.



Robot's Behaviour Diagram X



Редактор свойств

Свойство	Значение
----------	----------

Редактор свойств Настройки сенсоров

Палитра

Введите текст поиска...

- Алгоритмы
 - Начало
 - Конец
 - Инициализация переменной
 - IF Условие
 - Конец условия
 - Цикл с предусловием
 - Цикл
 - Выбор
 - Выражение

- Подпрограммы
 - draw_circle_part

Палитра Переменные

Двумерная модель

☒ Сетка

18,310 СЕК.

Переменные

	Имя	Значение
1	accelerometer	{ -324, 4, 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	enc	2000
11	encoder1	0
12	encoder2	0
13	encoder3	2002
14	encoder4	1501
15	gyroscope	{ 0, 0, -19999, ... }
16	lidar	{ 0 }
17	lineSensor	{ 0 }
18	objectSensorSize	
19	objectSensorX	
20	objectSensorY	
21	part	
22	pi	3....
23	sensorA1	0
24	sensorA2	0
25	sensorA3	0
26	sensorA4	0
27	sensorA5	0
28	sensorA6	0
29	sensorD1	0

Переменные
Графики