第二章第六节 机器人走迷宫第一课时

——实践报告单

第（ ）小组 组长： 组员：

**一、选择题**

1.机器人可以利用以下哪个传感器去识别终点处的轨迹线（ ）

A.红外避障传感器 B.磁敏传感器

C.轨迹传感器 D.光感传感器

2.机器人可以利用以下哪个传感器去识别障碍物( )

A.声音传感器 B.触碰传感器

C.亮度传感器 D. 红外避障传感器

3.以下关于“左手定则”说法正确的是（ ）

A.机器人通过左手摸着左边的墙壁，左手感知前方的障碍物

B.机器人通过左手摸着右边的墙壁，左手感知前方的障碍物

C.机器人通过左手摸着左边的墙壁，右手感知前方的障碍物

D.机器人通过右手摸着右边的墙壁，左手感知前方的障碍物

**二、填空题**

利用左手定则完成下表：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | **机器人遇到的情况** | **机器人动作** |
| **情况一：** | 左边有墙，前边没墙 |  |
| **情况二：** | 左边没墙 |  |
| **情况三：** | 左边有墙，前边有墙 |  |

**三、本课小结**

**在本节课中我所遇到的困难**

**解决方法**