



【硬件准备】

将一个大马达连接至到EV3主机的A口，将超声波传感器连接到EV3主机的3口。

【编程实现】

- 1) 程序持续运行；
- 2) 当超声波传感器的探测距离大于20厘米时，大马达以50的功率持续转动；
- 3) 当探测距离小于等于20厘米且大于10厘米时，大马达以20的功率持续转动；
- 4) 当探测距离小于等于10厘米时，大马达停止转动。

【评判标准】

- 10分：可以让大马达转动；
- 30分：马达的转动状态确实因为超声波传感器的探测距离变化而变化，但临近界距离不是20厘米和10厘米，或没有固定规律，或有其它未能完全符合题目要求的问题；
- 50分：完全符合题目要求。