

Мобильная робототехника

Результат выполнения
Лабораторной работы №6

Выполнил
Ёда Никита Дмитриевич

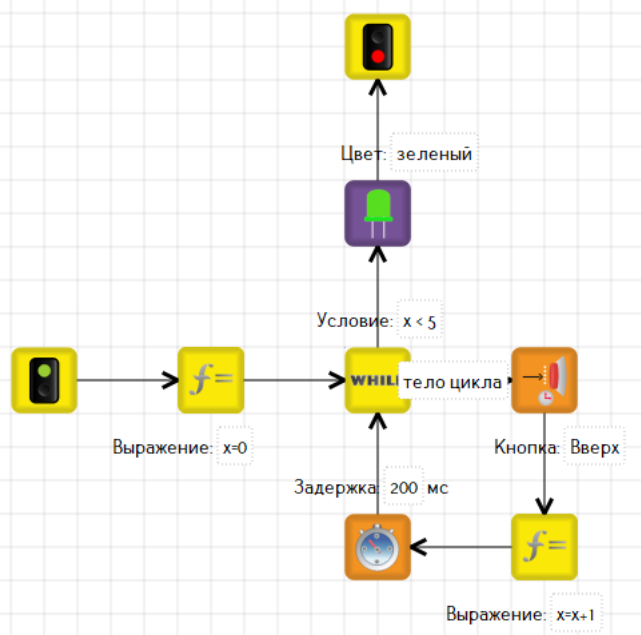
Примечание:

Вариант 2

3. Решите задания файла «06_2_Цикл» по вариантам.

<i>Вариант</i>	<i>№ заданий</i>
1	13, 14
2	11, 16
3	9, 17
4	8, 19
5	7, 20
6	5, 21
7	4, 14
8	3, 16
9	2, 17
10	1, 20

11. Чтобы избежать случайного запуска программы, напишите подпрограмму, которая разрешает запуск только после пятого нажатия на кнопку "Вверх".



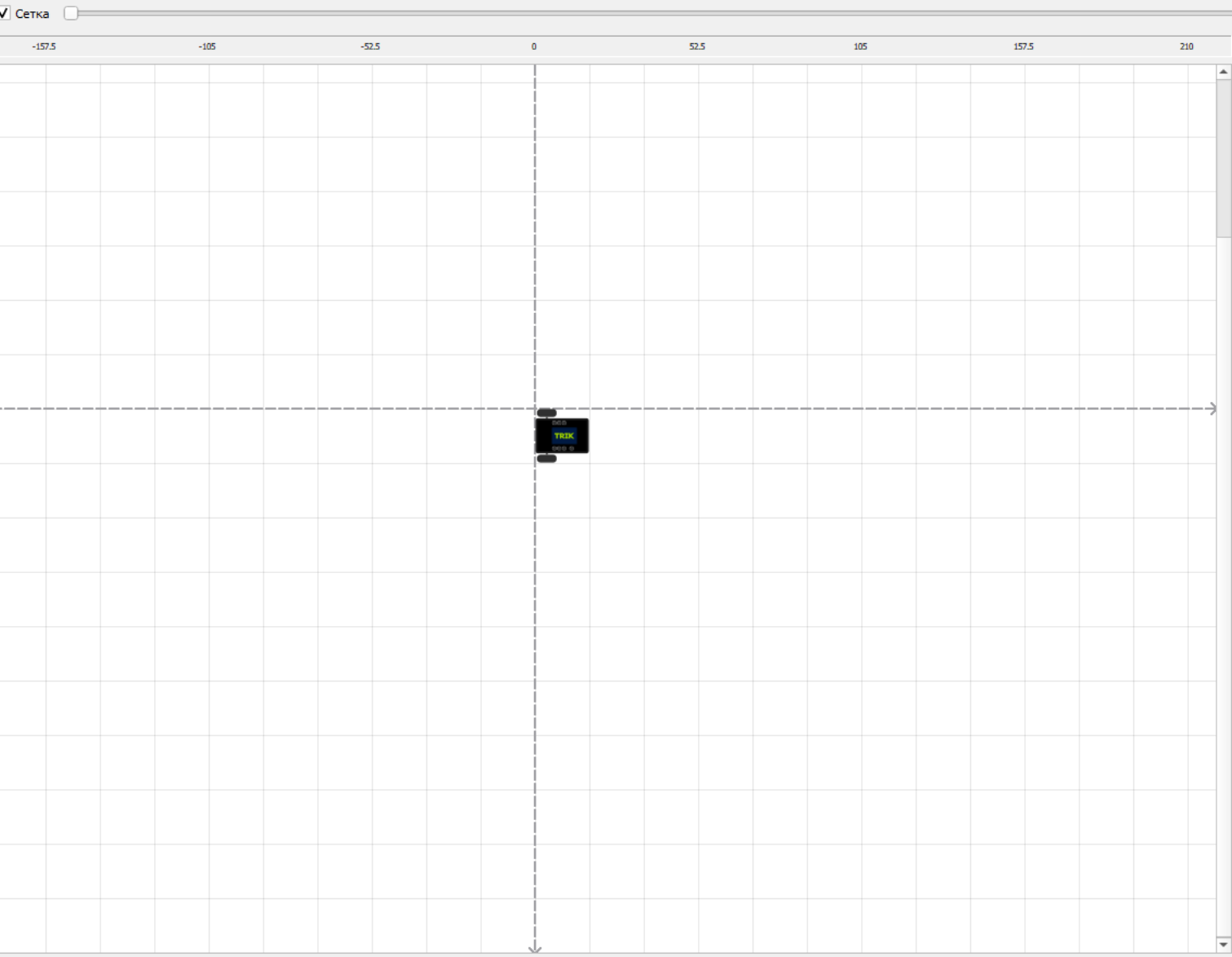
Введите текст поиска...

Алгоритмы

- Начало
- Конец
- Инициализация переменной
- Условие
- Конец условия
- Цикл с предусловием
- Цикл
- Выбор
- Выражение
- Подпрограмма
- Параллельные задачи
- Слияние задач



Двумерная модель



10.920 сек.

Дисплей

Порты

A1: Не используется

A2: Не используется

A3: Не используется

A4: Не используется

A5: Не используется

A6: Не используется

D1: Не используется

D2: Не используется

Video 2: Не используется

Lidar: Не используется

Моторы

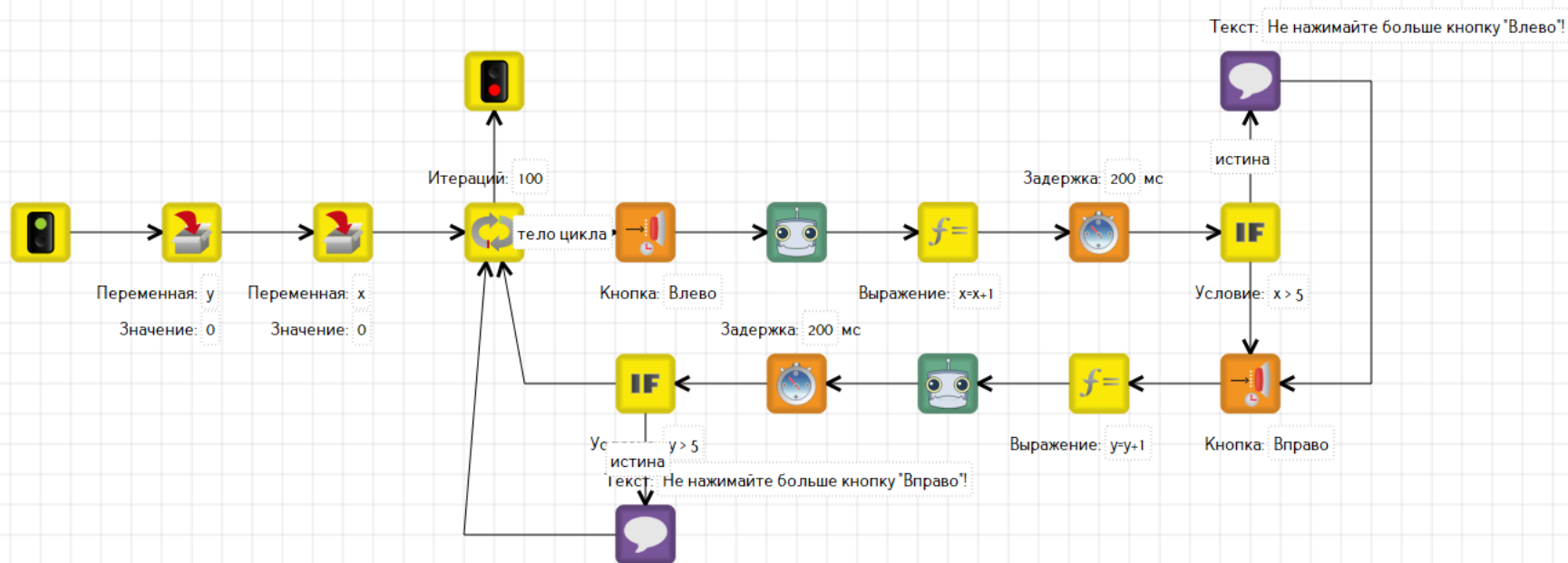
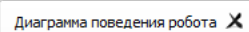
Физика

Параметры модели

Переменные		
Имя	Значение	
1	accelerometer	{ 0, 0, 4000 }
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	0
13	encoder4	0
14	gyroscope	{ 0, 0, 0, 42655, 0, 0, 0 }
15	lidar	{ 0 }
16	lineSensor	{ 0 }
17	objectSensorSize	
18	objectSensorX	
19	objectSensorY	
20	pi	3.141592653589793
21	sensorA1	0
22	sensorA2	0
23	sensorA3	0
24	sensorA4	0
25	sensorA5	0
26	sensorA6	0
27	sensorD1	0
28	sensorD2	0
29	x	5

Переменные Графики

16. "Забавные кнопки": если нажимаем кнопку "Влево", появляется веселый смайлик, кнопку "Вправо" – грустный, но после пятого нажатия контроллер просит больше их не нажимать.



Редактор свойств

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

Редактор свойств

Настройки сенсоров

Палитра

▼ Алгоритмы

Начало


Конец Конец

 Инициализация переменной

IF Условие

☐ ☐

 Конец условия

100

WHILE Цикл

 Цикл

Рубон

Выбор

f = Выражение

выражение

Подпрограмма

00

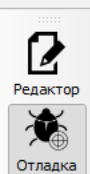
 Параллельные

100

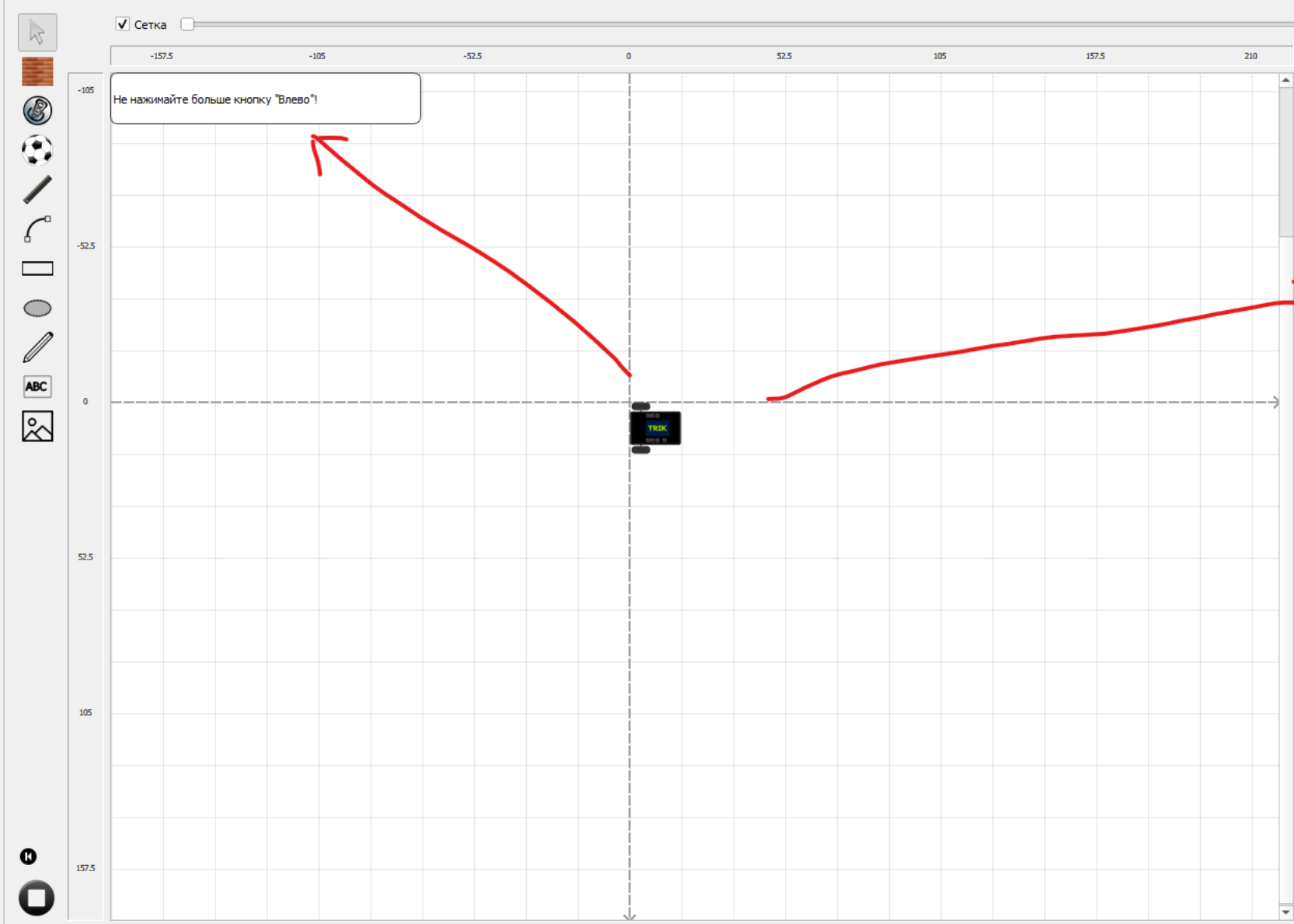
 Слияние задач

11

Палитра Переменные



Двумерная модель



11.930 сек.

Дисплей

Порты

A1: Не используется

A2: Не используется

A3: Не используется

A4: Не используется

A5: Не используется

A6: Не используется

D1: Не используется

D2: Не используется

Video 2: Не используется

Lidar: Не используется

Моторы

Физика

Параметры модели

Переменные		
	Имя	Значение
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	0
13	encoder4	0
14	gyroscope	{ 0, 0, 0, 89218, 0, 0, 0 }
15	lidar	{ 0 }
16	lineSensor	{ 0 }
17	objectSensorSize	
18	objectSensorX	
19	objectSensorY	
20	pi	3.141592653589793
21	sensorA1	0
22	sensorA2	0
23	sensorA3	0
24	sensorA4	0
25	sensorA5	0
26	sensorA6	0
27	sensorD1	0
28	sensorD2	0
29	x	6
30	y	5

Переменные Графики