## Ультразвуковий далекомір

**Завдання:** Запрограмуємо робота, який буде вимірювати ультразвуковим датчиком відстань до предмету, та оповіщати відстань кольром.

## Створення скрипта руху робота

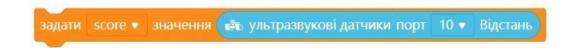
1. Увімкнення скрипту запускає виконання програми.



2. Оскільки відстань до предмета треба визначати постійно, то створюємо безумовний цикл.



3. Створіть змінну Score, та задайте їй значення ультразвукового датчика.



4. Якщо відстань від датчика до предмета від 1 до 10 см, то робот загоряється червоним і звучить нота С4.



5. Перед кожним скриптом на визначення відстані треба вставляти змінну Score зі значенням ультразвукового датчика.

6. Якщо відстань від датчика до предмета від 10 до 20 см, то робот загоряється зеленим і звучить нота В6.

```
задати всоге ▼ значення № ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань  

якщо № ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань > 10 і № ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань < 20 тоді

№ всі світлодіоди світитись  

№ грати ноту В6 ▼ 0.25 долей
```

7. Якщо відстань від датчика до предмета від 20 до 30 см, то робот загоряється синім і звучить нота В7.

```
задати score ▼ значення 🕰 ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань

якщо Датчики порт 10 ▼ Відстань > 20 і Датчики порт 10 ▼ Відстань < 30 тоді

датчики порт 10 ▼ Відстань < 30 тоді
```

8. Якщо відстань від датчика до предмета від 30 до 40 см, то робот загоряється жовтим і звучить нота D8.

```
задати score ▼ значення сво ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань

якщо сво ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань > 30 і сво ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань < 40 тоді

в всі світлодіоди світитись

в грати ноту D8 ▼ 0.25 долей
```

9. Якщо відстань від датчика до предмета від 40 см, то робот загоряється фіолетовим і звучить нота D2.

```
задати score ▼ значення Фъ ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань

якщо Фъ ультразвукові датчики порт 10 ▼ Відстань > 40 тоді

всі світлодіоди світитись

трати ноту D2 ▼ 0.25 долей
```

## Вся програма

