

# Програмуємо траєкторію руху робота

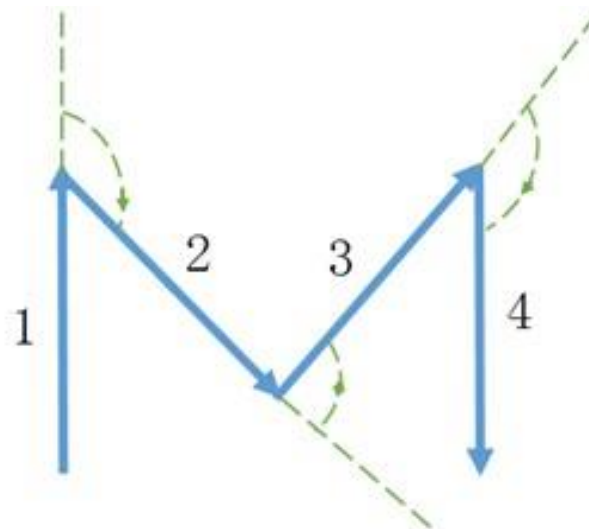
**Завдання:** Зробіть так, щоб після натискання кнопки робот їхав по заданому маршруту

## Рух по М-подібному маршруту

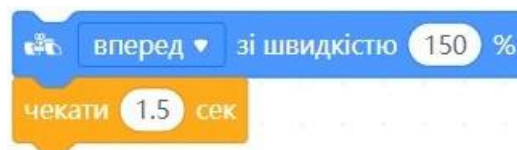
1. Щоб запобігти самовільному руху робота після завантаження, в якості кнопки пуску використовуйте вбудовану кнопку на платі. Коли кнопку на платі натиснуто, то буде виконуватись скрипт.

при запуску mBot Ranger(Auriga)

Поділимо маршрут робота на 4 частини:



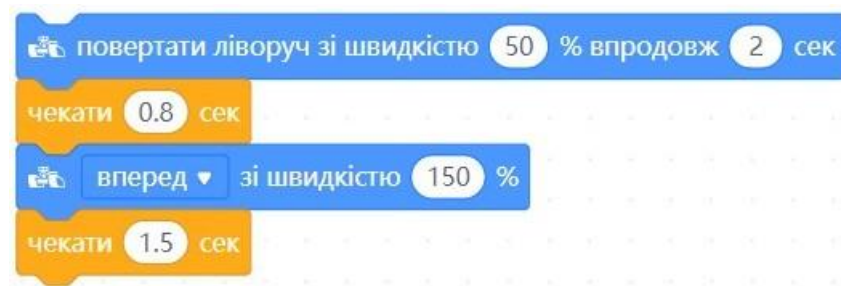
2. Рух вперед (1 частина).



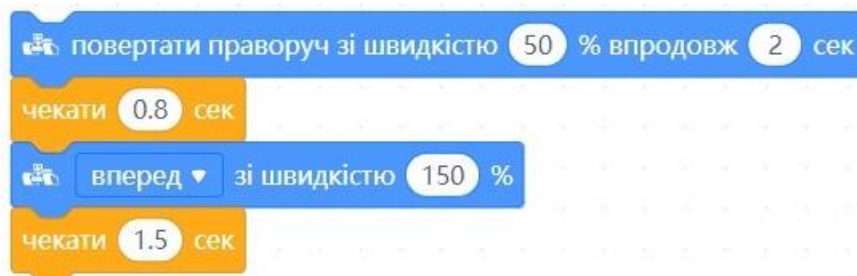
3. Поворот вправо і рух вперед (2 частина).



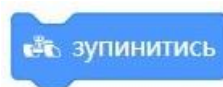
4. Поворот вліво і рух вперед (3 частина).



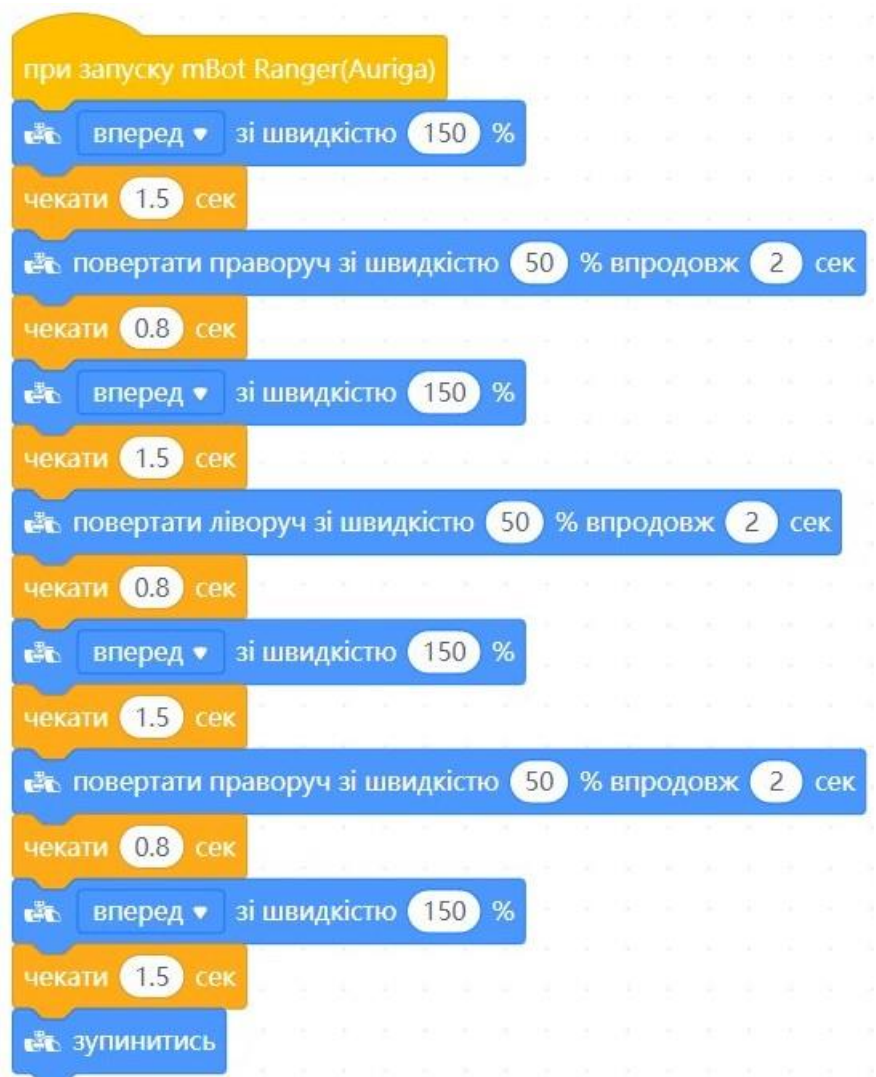
5. Поворот вправо і рух вперед (4 частина).



6. Зупиніть робота.

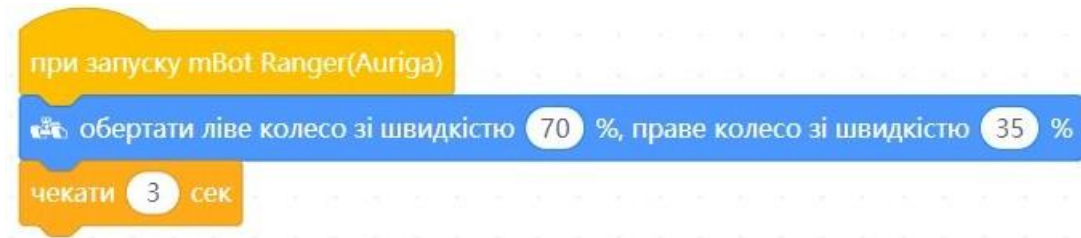


## Вся програма

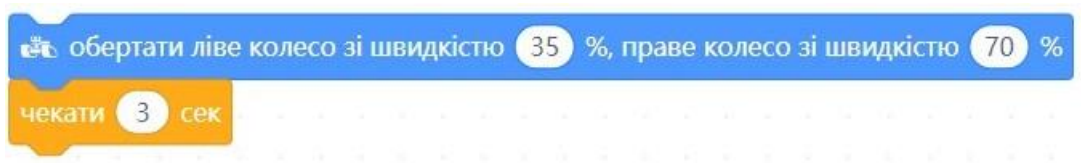


## Рух по S-подібному маршруту

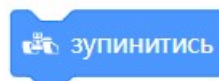
1. Додайте блок для повороту робота ліворуч.



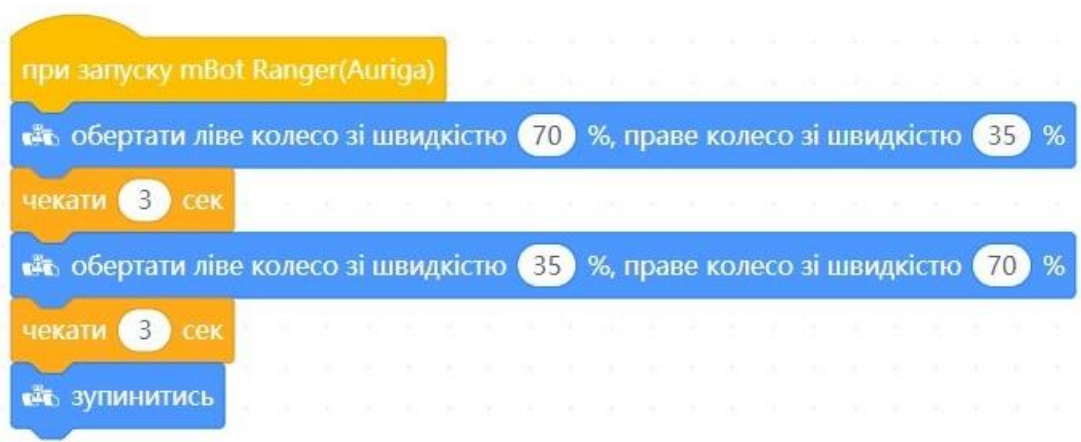
2. Додайте блок для повороту робота праворуч.



3. Зупиніть робота.



### Вся програма



## Авто швидкої допомоги

Після натискання кнопки на платі, mBot дає світловий сигнал і звук під час руху вперед, щоб імітувати авто швидкої допомоги.

1. Для створення ефекту швидкої допомоги створіть зміну кольору світлодіода і звукового тону вбудованого зумера.

