



## 动手试一试

1、想要让智能车小幅右转，我们可以使用下列哪个语句呢？（ ）

- A. `setPower(80, 0)`
- B. `setPower(0, 80)`
- C. `setPower(40, 80)`
- D. `setPower(80, 40)`



## 动手试一试

2、智能车的4号传感器识别到黑线，请问下面哪条程序的判断程序是正确的？

- A. `if n[3] == 0:`
- B. `if n[3] == 1:`
- C. `if n[4] == 0:`
- D. `if n[4] == 1:`



## 动手试一试

3、下面哪个语句可以查看循线传感器是否都检测到黑线?  
( )

- A. `getLineSensor()`
- B. `isAllBlack()`
- C. `setPower()`
- D. `setClaw()`



## 答案解密

1、想要让智能车小幅右转，我们可以使用下列哪个语句呢？（ ）

- A. `setPower(80, 0)`
- B. `setPower(0, 80)`
- C. `setPower(40, 80)`
- D. `setPower(80, 40)`

答案：D。

**解析：**本题考查的是`setPower()`语句。`setPower()`语句可以设定两个轮子的转动速度，当两个轮子的速度差值越大，小车转弯的幅度也就会越大，AB选项差值为80，是大幅转弯。而要让智能车右转，需要将右轮的速度设置得比左轮小，`setPower(80,40)`可以让小车小幅右转，正确答案为D选项。



## 答案解密

2、智能车的4号传感器识别到黑线，请问下面哪条程序的判断程序是正确的？

- A. `if n[3] == 0:`
- B. `if n[3] == 1:`
- C. `if n[4] == 0:`
- D. `if n[4] == 1:`

答案：B。

解析：本题考查的是循线传感器。循线传感器识别到黑线对应的列表元素是1；索引是从0开始的，所以4号传感器对应的列表元素是n[3]，正确答案为B选项。



## 答案解密

3、下面哪个语句可以查看循线传感器是否都检测到黑线？

( )

- A. `getLineSensor()`
- B. `isAllBlack()`
- C. `setPower()`
- D. `setClaw()`

答案：B。

**解析：**本题考查的是查看循线传感器是否都检测到黑线的方法。只有选项B是正确的，使用`getLineSensor()`语句，可以获取所有循线传感器的数据；使用`setPower()`语句，可以设置智能车左右电机的动力；使用`setClaw()`语句，可以控制智能车的夹爪。