ТЕМА УРОКА: ДВИЖЕНИЕ РУКИ РОБОТА

Цель урока: 3.3.1.1 осуществлять поиск информации (фрагмента текста в документе)

Задание 1: Дайте определение понятию “Средний мотор”

_____

_____

Задание 2: На рисунке показаны три различных структуры “руки” робота. Какие из этих “рук” не могут хорошо держать предмет?

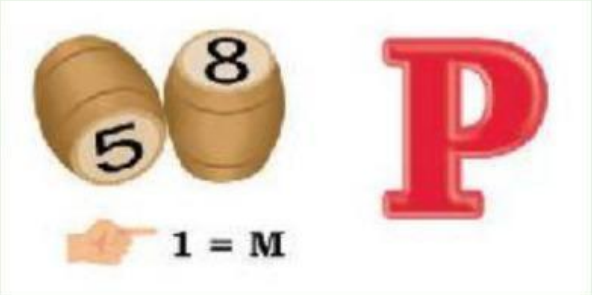
Задание 3: Используя представленный алгоритм, собери в правильном порядке части блок программы в ячейки.

Поворот робота на указанное количество градусов

Составим программу поворота робота на 90°, используя гироскопический датчик *(рис. 54)*.

1. Добавь к блоку **Старт** блок **Независимое управление моторами.**
2. Выбери режим **Включить.**
3. Измени мощность левого мотора на 40, а правого на 0.
4. Добавь к блоку **Независимое управление моторами** блок **Ожидание.**
5. Для получения данных с датчика измени его режим: **Гироскопический датчик** ⇒ **Изменить** ⇒ **Угол** (направление – 0, угол – 90).
6. К блоку **Ожидание** добавь еще один блок **Независимое управление моторами.**
7. Измени режим на **Выключить.** В результате после поворота на 90° робот остановится.

Задание 4: Разгадайте ребус



Ответ:_____

LIVEWORKSHEETS