



ТЕМА УРОКА: ДВИЖЕНИЕ РУКИ РОБОТА

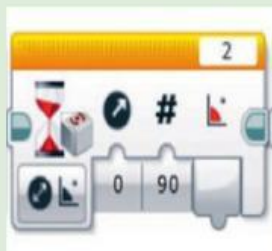
Цель урока: 3.3.1.1 осуществлять поиск информации (фрагмента текста в документе)

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. Пронумеруй в правильном порядке.



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** $\Rightarrow$ **Изменить** $\Rightarrow$ **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: _____