

A. 连一连。

构成机器人的元素

说明

1.

控制

处理来自于传感器的信号。控制机器人移动、发声、发光等指令。

2.

感应

感应环境的阳光、温度、压力、距离等。

3.

驱动

给电机提供电能。

4.

动力源

执行各种动作, 如前进、转向、旋转、移动等。

B. 圈出扫地机器人各元件的功能。

1. 下视传感器: (感应台阶高度      扫描房间的结构)
2. 蓄电池: (给电机提供电能      给灰尘收集箱提供电能)
3. 中央处理器: (处理图像      处理来自传感器的信息)
4. 电机: (给蓄电池充电      驱使边刷转动)