

Самостоятельная работа по теме «Простые роботы-исполнители»

1. Для чего может быть предназначен мобильный (подвижный) робот?

2. Укажите виды мобильных роботов.

3. Для чего служит шасси робота?

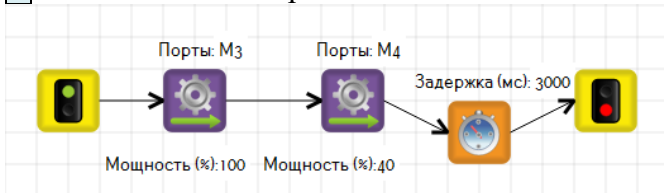
4. Укажите виды шасси.

5. Что такое ТРИК Студия?

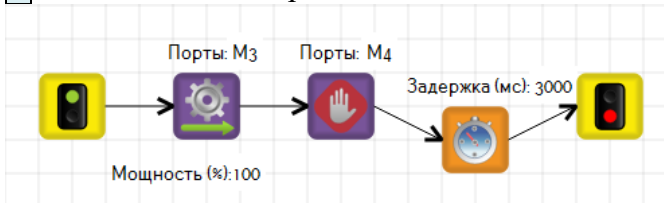
6. В каких единицах измерения задержка у блока «Таймер»?

7. Как задаётся движение вперёд базовой тележки?

8. Укажите вид поворота.



9. Укажите вид поворота.



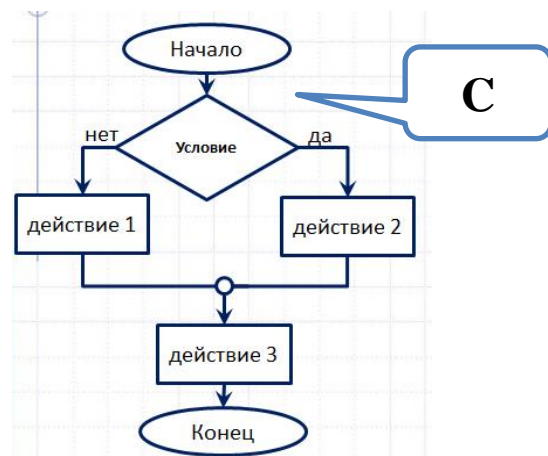
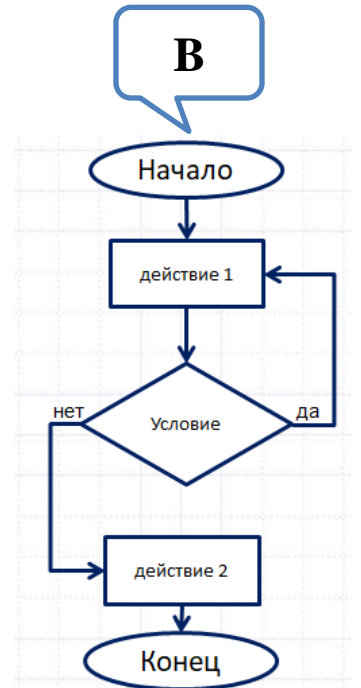
10. Укажите вид поворота.



11. Что такое энкодер?

12. Установите соответствие между названием алгоритмической структуры и соответствующей ему блок-схемой.

1. Следование
2. Ветвление
3. Цикл



13. Установите соответствие между названием датчика (сенсора) и соответствующим ему изображением

1. Гироскоп (Gyroscope)
2. Датчик касания (Touch Sensor)
3. Датчик расстояния (Distance sensor)
4. Датчик цвета (Color Sensor)

