

Лабораторное занятие № 7 "Ориентирование мобильного робота в «городе» с помощью двух датчиков цвета."

Введение

Часто встречаются задачи: детектирования и проезда перекрестков, поворотов на перекрестке. При проезде перекрестка четырех дорог мобильный робот практически не сбивается с трассы, так как разница значений на датчиках не меняется. Но при проезде перекрестка в виде лежащей буквы «Т» робот очень часто сбивается с трассы, так как разница значений на датчиках меняется очень резко.

Задание

- Написать следующие программы:
 - Движение вдоль черной линии, при обнаружении перекрестка остановка.
 - Движение вдоль черной линии, при обнаружении перекрестка подать звуковой сигнал и продолжить движение.
 - Движение вдоль черной линии, на каждом втором перекрестке поворачивать направо.
- Подготовить отчет с текстами написанных программ

Ход выполнения работы

1. Запустить среду VixxSS.
2. Создать новую программу с названием lab07.nxs.
3. Выполнить задание.
4. Подготовить отчет с текстами созданных программ

Контрольные вопросы

1. Возможен ли проезд перекрестков с использованием одного датчика цвета?