

# **Движение робота по контуре TRIK Studio**

***Доцент Пустыльник П.Н.***

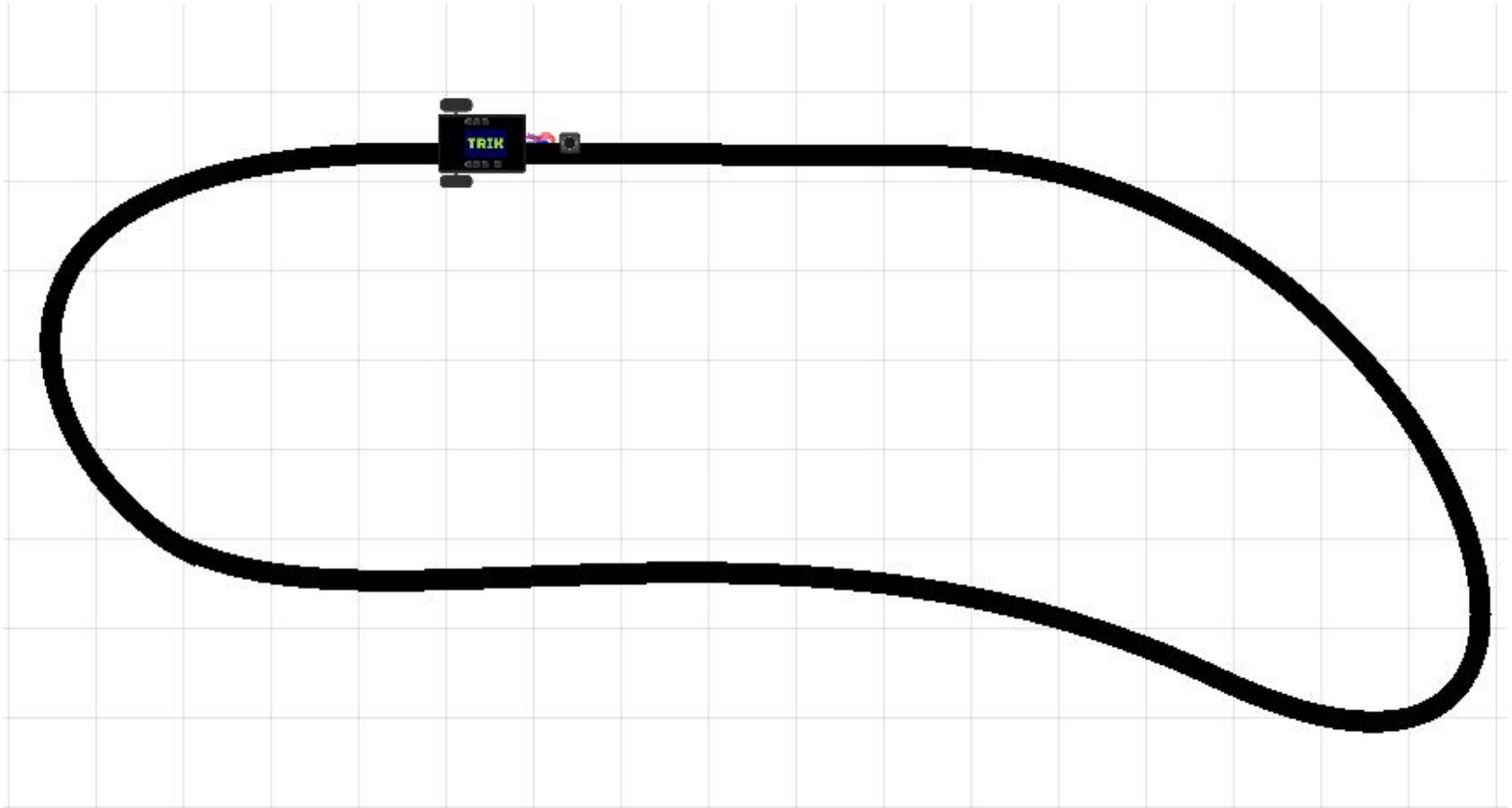
***Задача 2***

## Задача 2

Написать алгоритм перемещения робота по трассе, размеченной черной линией. Движение вдоль линии с одним датчиком света. Автокалибровка датчика

**Модель:** образовательная тележка с одним датчиком освещенности

## 2D модель: движение по контуру



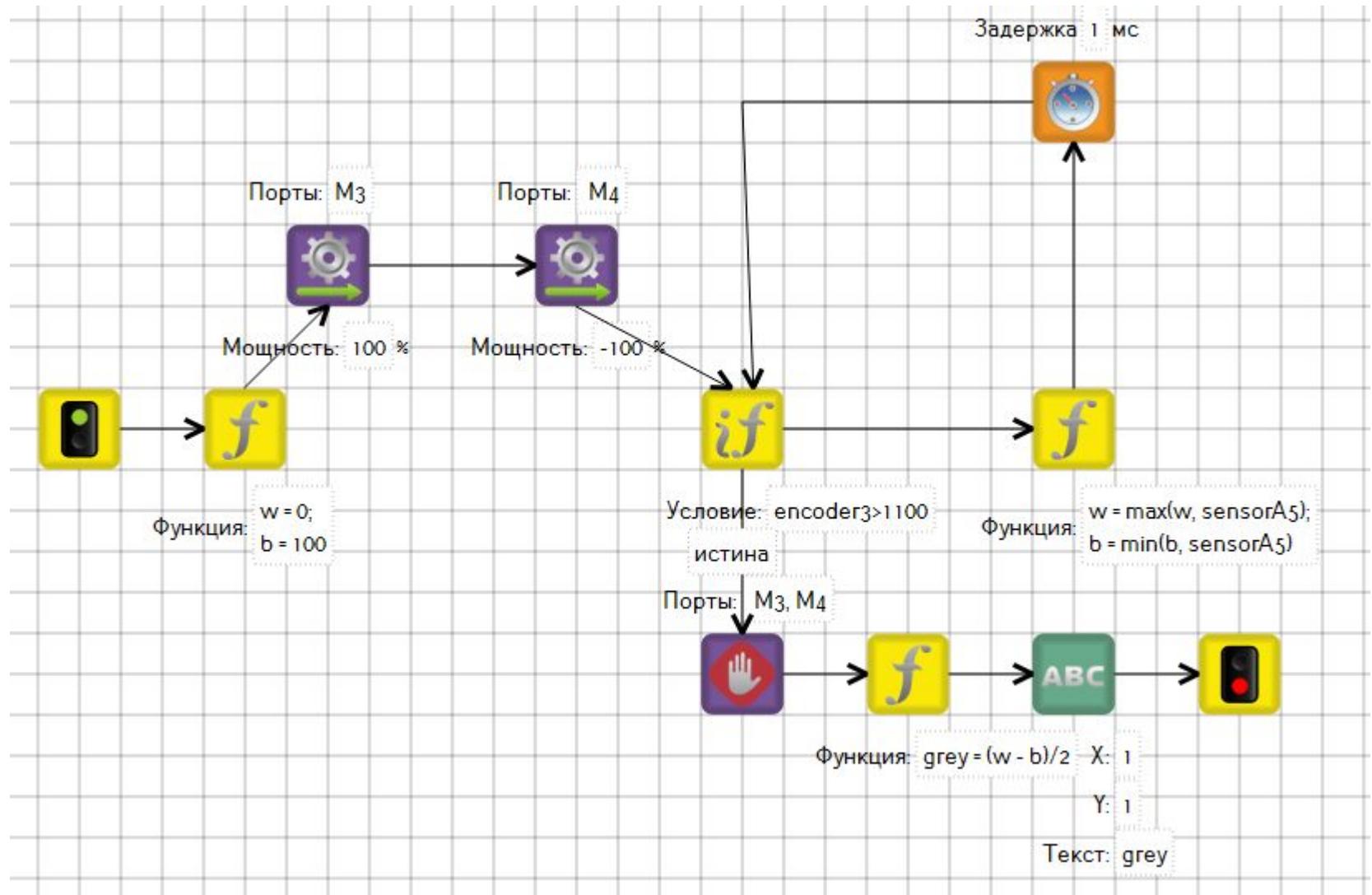
# Энкодер (датчик угла)

Энкодер - устройство, предназначенное для преобразования угла поворота вращающегося объекта (вала) в электрические сигналы, позволяющие определить угол его поворота //

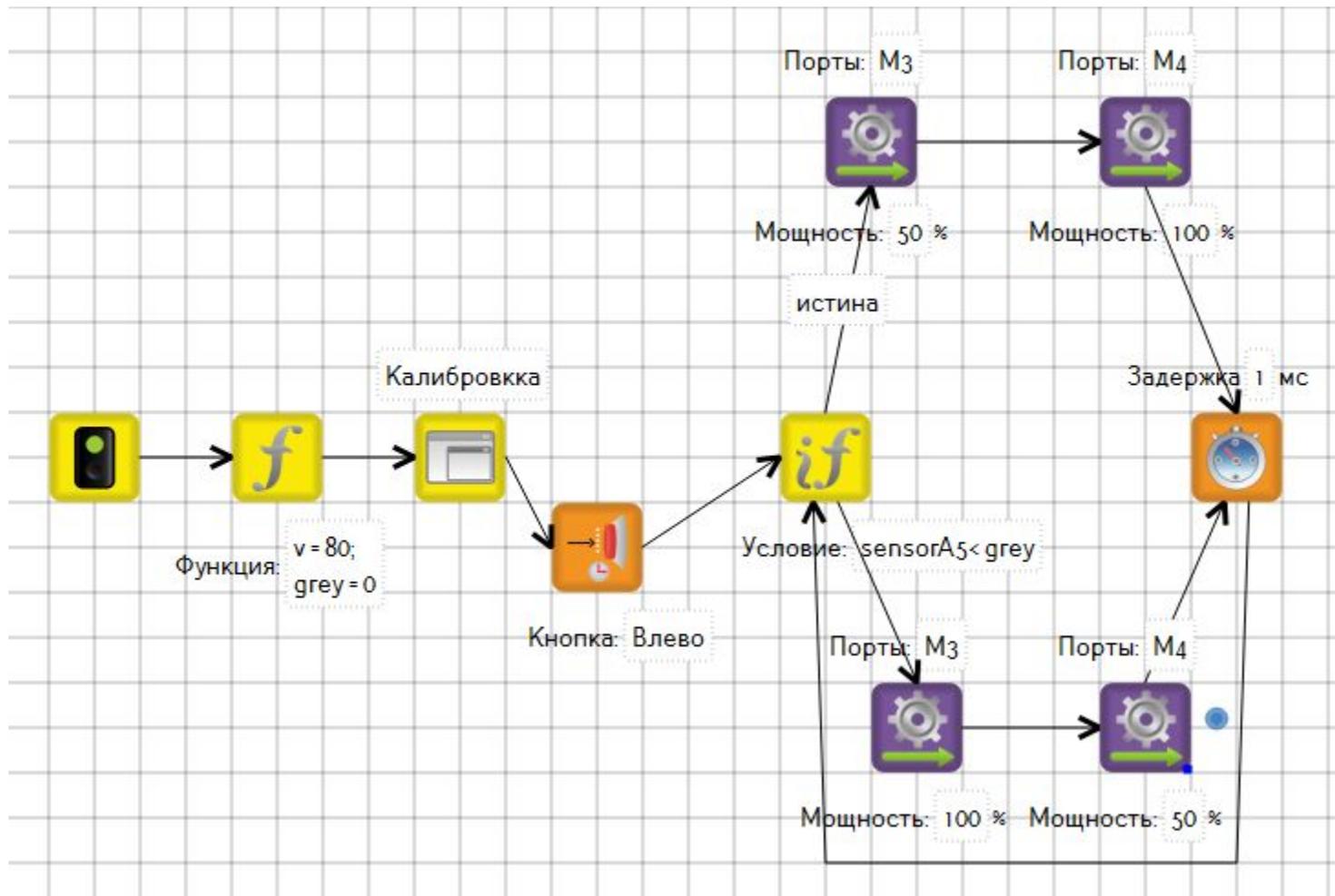
<http://dic.academic.ru/dic.nsf/ruwiki/1211757>

Энкодер позволяет задавать перемещение объекта управления

# Калибровка автоматическая



# Решение с релейным регулятором



# Источники информации

1. Сайт [www.trikset.com](http://www.trikset.com)
2. Платформа открытых уроков  
<https://stepik.org/explore/lessons>
3. О проектах ТРИК  
<https://github.com/trikset>