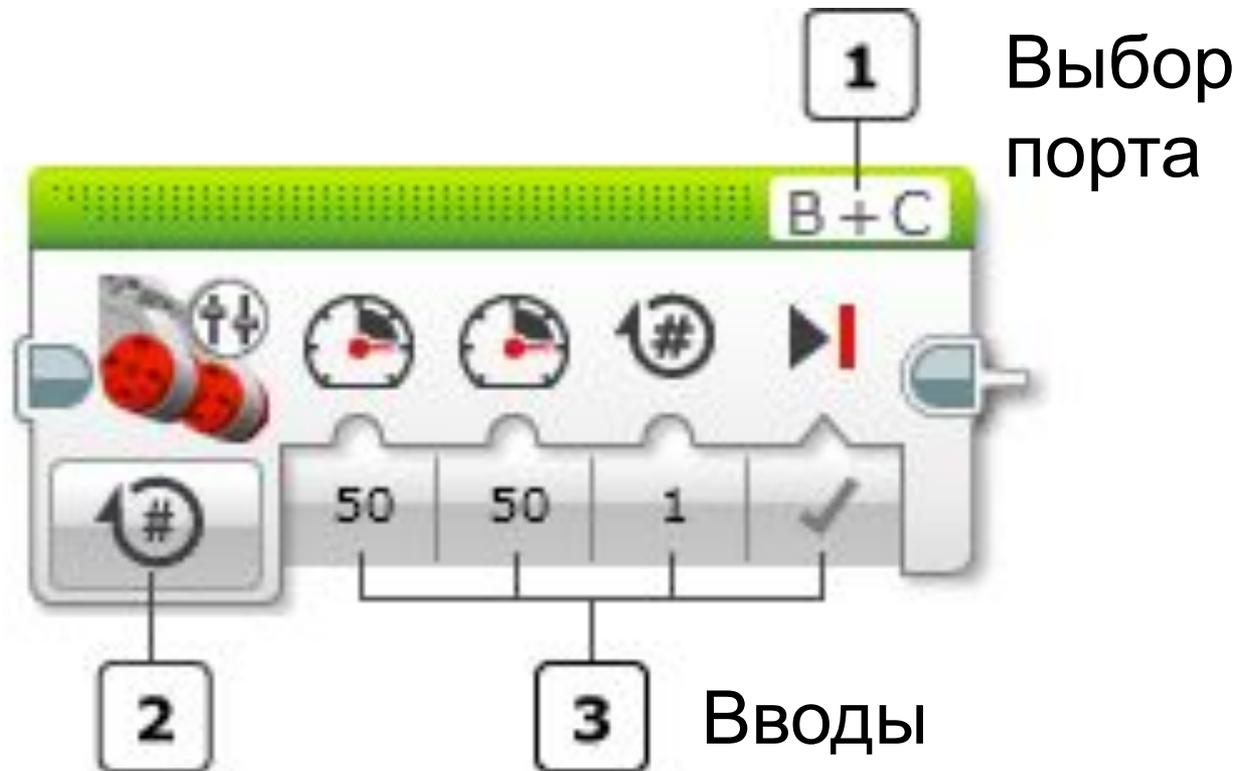


Тема урока
"Повороты на месте.
Блок *Независимое управление
моторами*"



Блок «Независимое управление моторами» может заставляя вашего робота двигаться вперед, назад, поворачиваться или останавливаться.

ПОРТЫ МОТОРА И РЕЖИМ УПРАВЛЕНИЯ

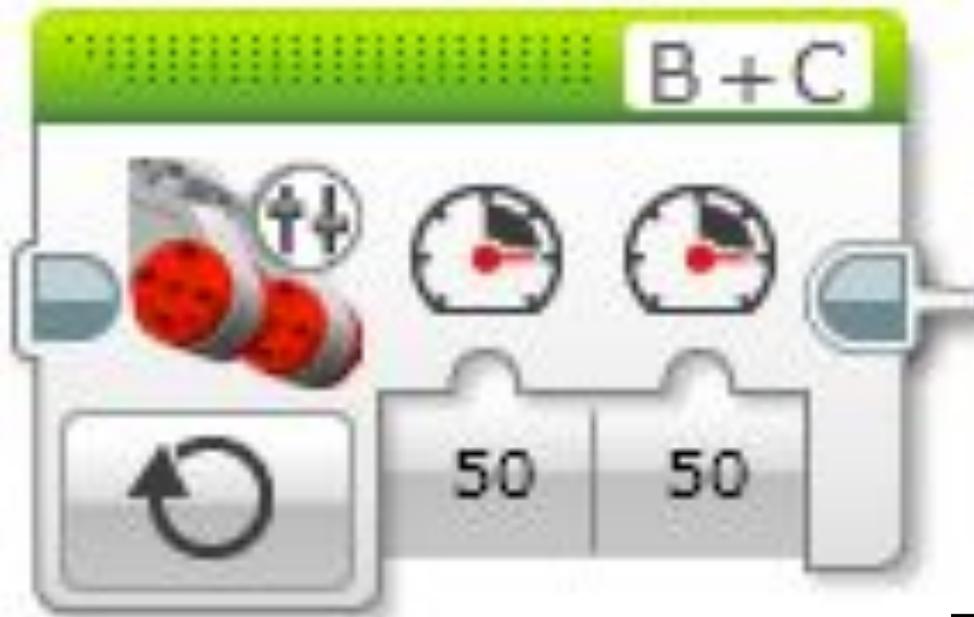


Выбор
режима

РЕЖИМЫ

1.

Включить

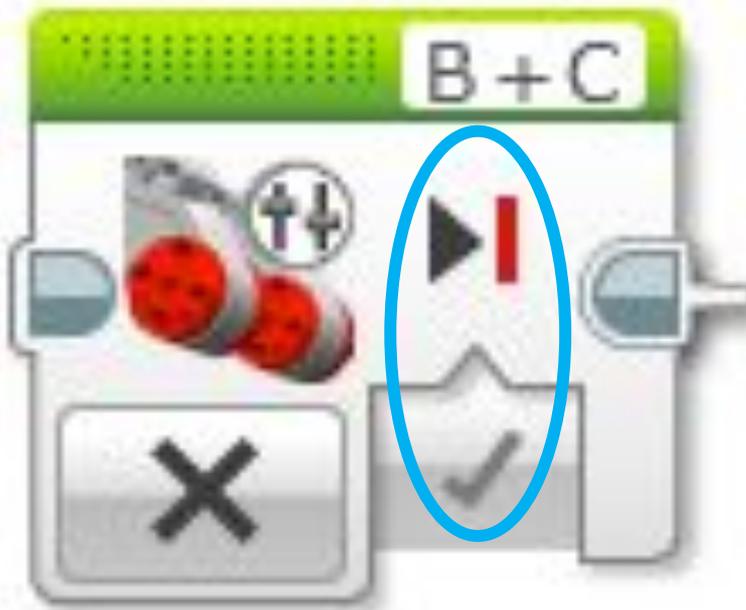


Используется для того, чтобы другие блоки в программе управляли продолжительностью включения моторов.

РЕЖИМЫ

2.

В. ВКЛЮЧИТЬ



Используется для остановки робота, который был запущен в режиме «Включить»

- Если ввод «Тормозить в конце» установлен на «Истина», моторы немедленно останавливаются (*резкое торможение*).
- Если ввод «Тормозить в конце» установлен на «Ложь», питание моторов просто отключается. Моторы будут двигаться по инерции, используя любую остаточную

РЕЖИМЫ

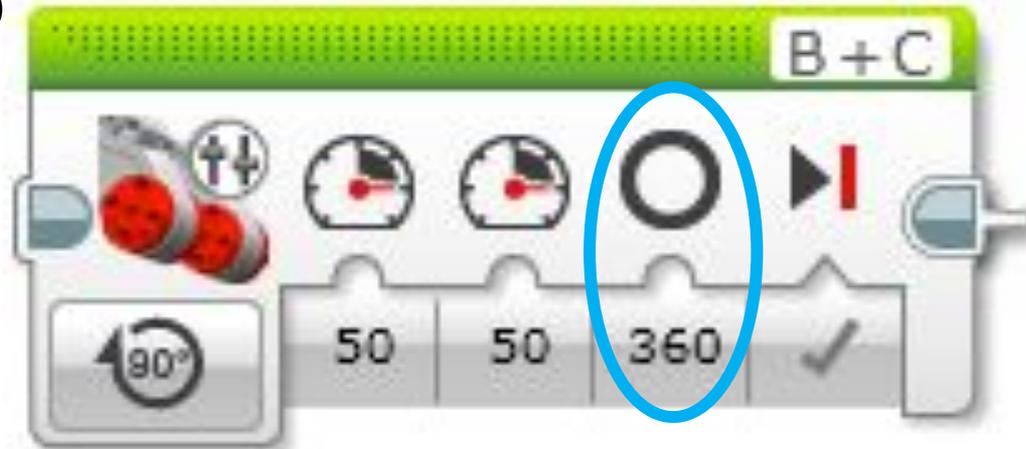
3. Включить на количество секунд



Режим включает оба мотора на количество секунд, указанное во вводе «Секунды», а затем выключает их. Блок будет ожидать, пока истечет время, прежде чем программа перейдет к следующему блоку.

РЕЖИМЫ

4. Включить на количество градусов



Режим используется, чтобы заставить робота пройти определенное расстояние или сделать определенное количество поворотов. 360 градусов вращения соответствуют одному полному обороту мотора.

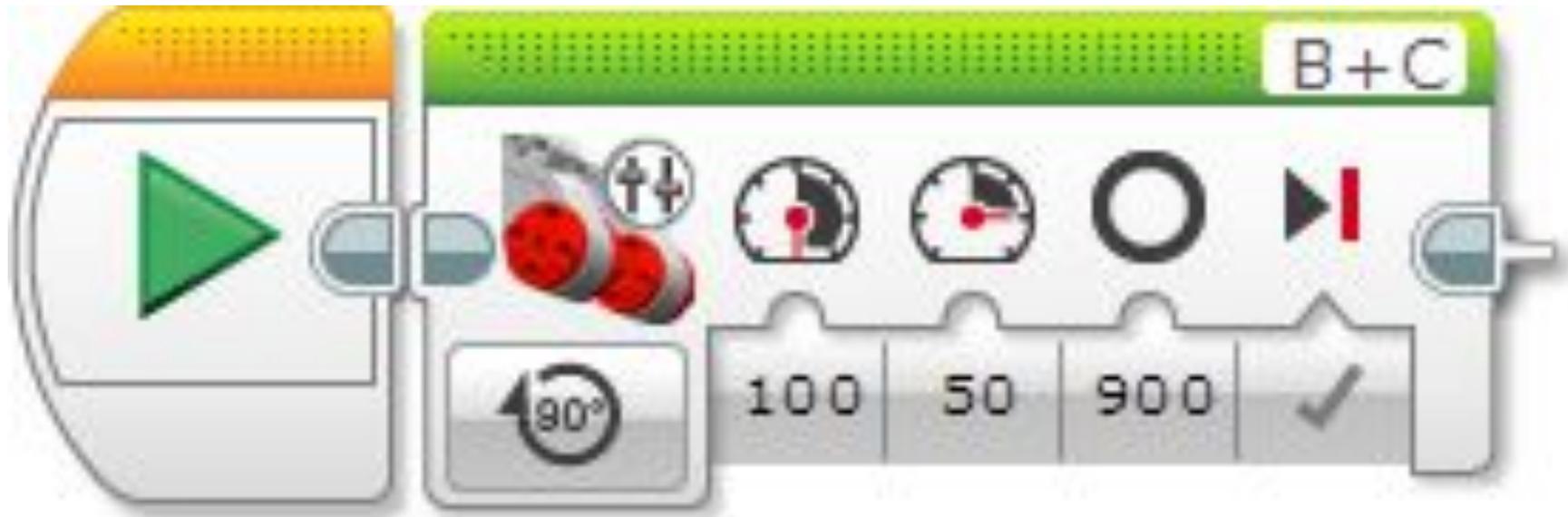
ПРИМЕР 1



Программа заставит робота двигаться прямо вперед с мощностью 75, пока моторы не сделают поворот на 900 градусов, а затем остановит.

При использовании одинакового значения для «Мощность на левый мотор» и «Мощность на правый мотор» робот

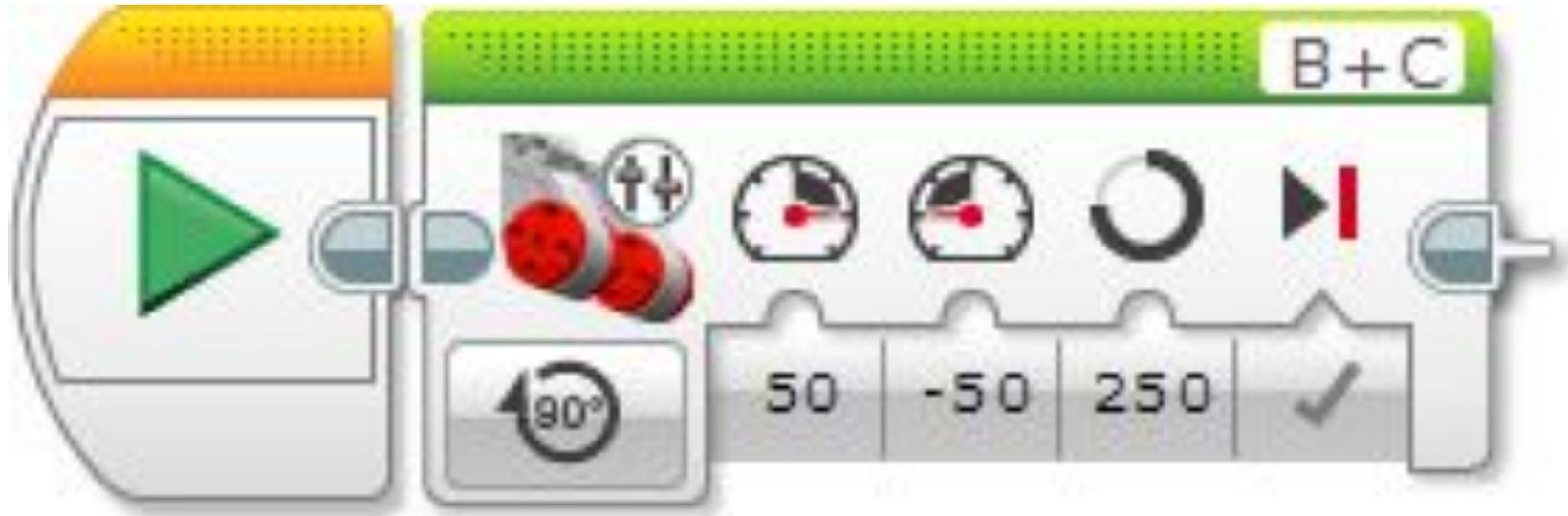
ПРИМЕР 2



Программа заставит робота повернуть в арку направо, потому что значение «Мощность на левый мотор» больше значения «Мощность на правый мотор».

Поворот будет продолжаться, пока левый мотор (наружный и более быстрый) не сделает поворот ровно на 900 градусов, затем робот

ПРИМЕР 3



Программа заставит робота сделать разворот, заставляя два мотора вращаться в разных направлениях. При использовании отрицательного значения для «Мощность на правый мотор» правый мотор будет вращаться в обратную сторону. Робот будет поворачиваться до тех пор, пока моторы не