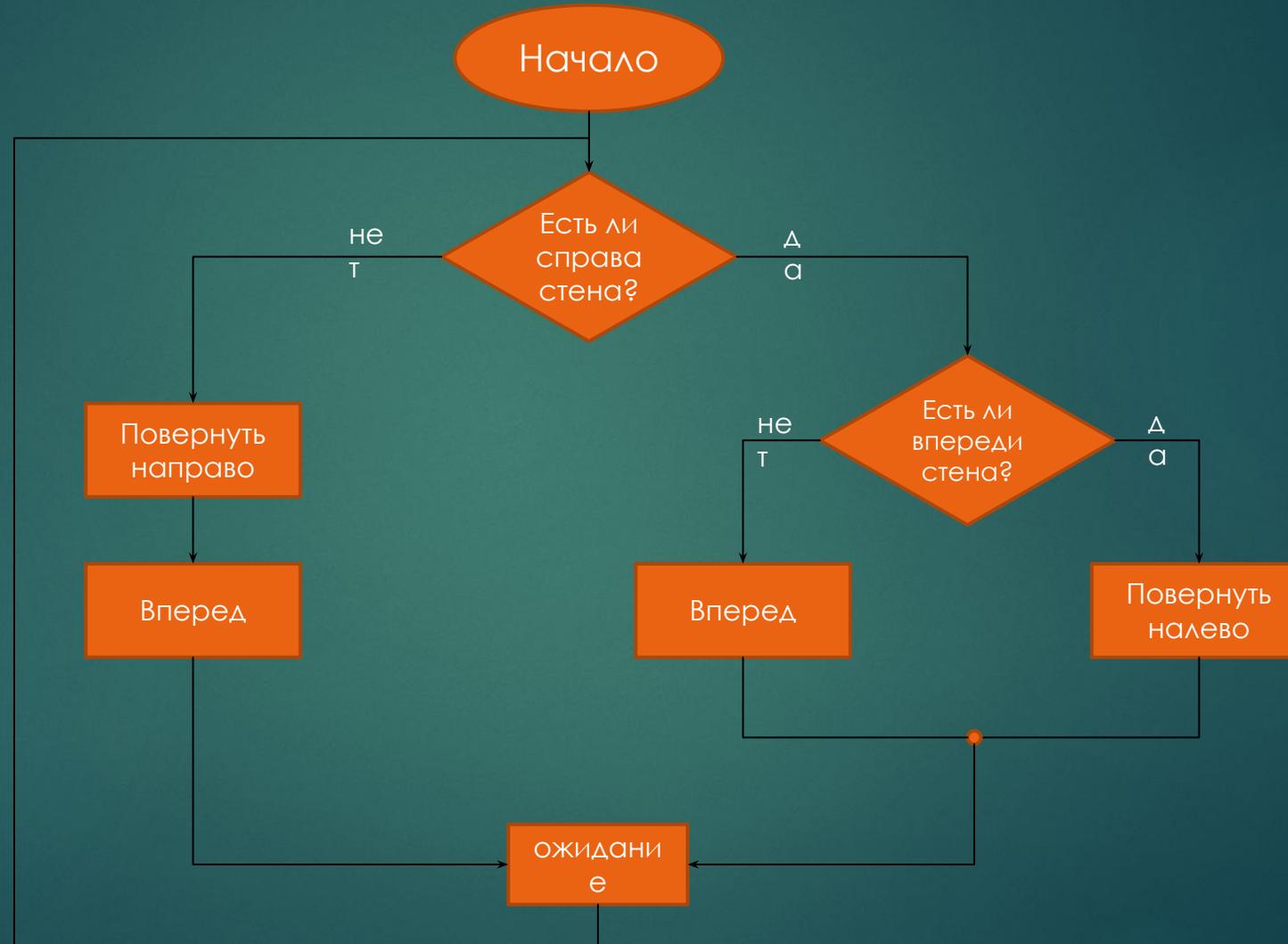




# Правило правой руки

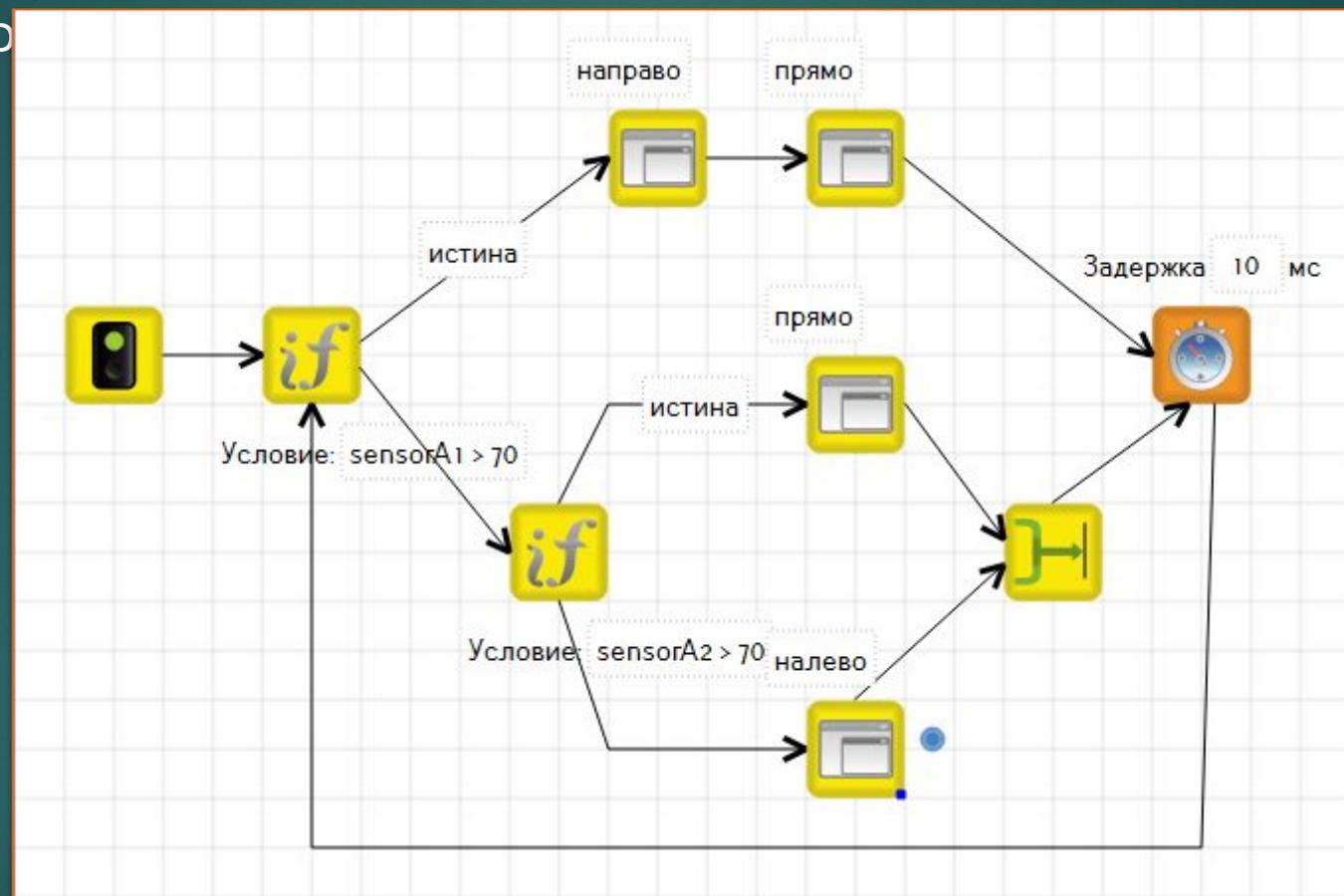
Алгоритм



# Правило правой руки

## Алгоритм в TRIK Studio

Потребуется подключить два ИК датчика  
расстояние

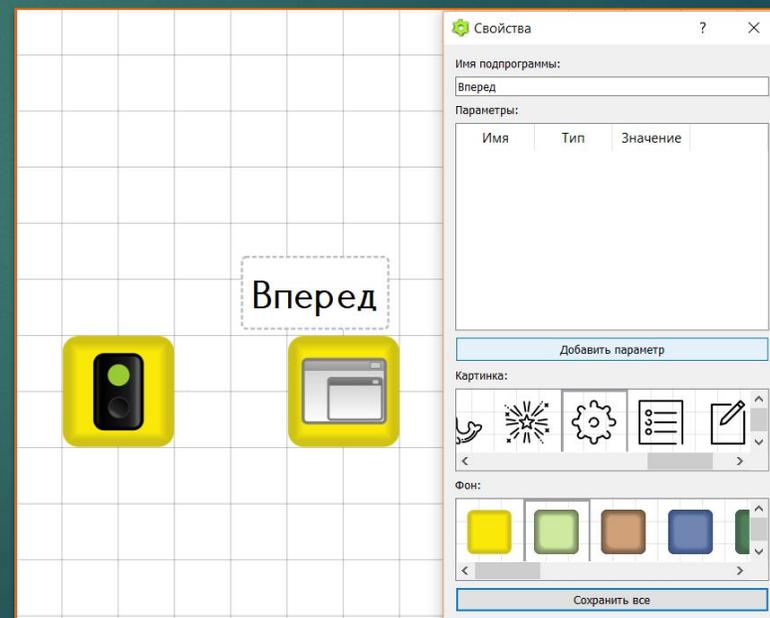
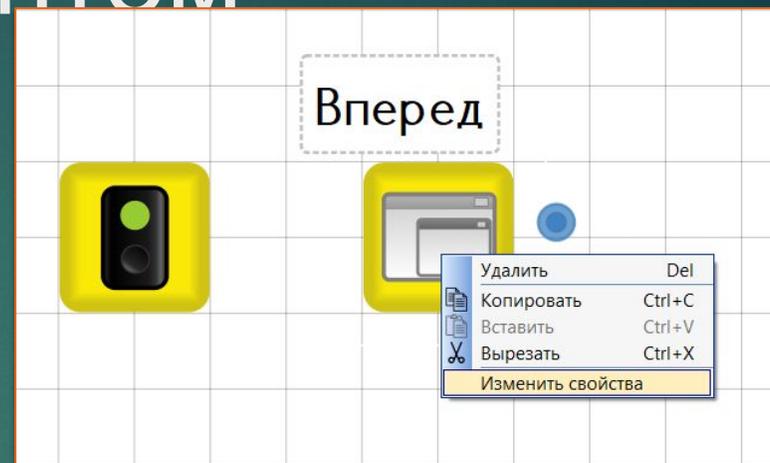


Связующим блоком «условия» служит «нулевой таймер»  
Следует останавливать моторы в конце каждой подпрограммы

# Подпрограмма с аргументом

- ▶ Подпрограмма с аргументом
  - ▶ С помощью команды «изменить свойства» можно задавать подпрограммам не только имя, но и параметры
- Параметр** – показатель, величина, значение которой остается постоянным в пределах рассматриваемой задачи

**Аргумент** – независимая переменная

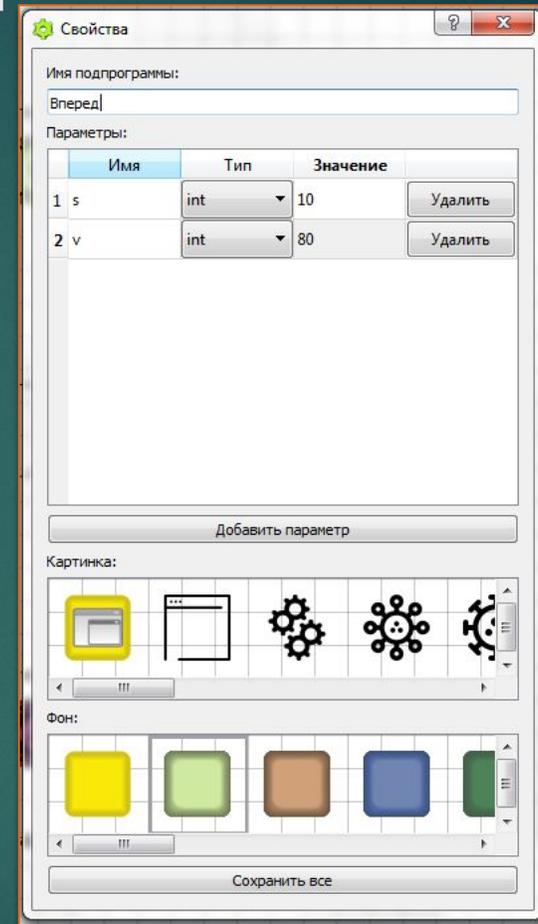


# Подпрограмма с аргументом

- ▶ Зададим в подпрограмме «вперед» параметры пути (s) и перемещения (v).
- ▶ Теперь каждый раз при использовании подпрограммы вперед мы можем передавать разные значения в аргументах (s) и (v)



Типы параметров:  
int – целый;  
bool – вещественный;



# Задачи

**Задача для самостоятельного решения 1:** реализуйте ППР с помощью точных перемещений, используя подпрограммы с аргументом

**Задача для самостоятельного решения 2:** реализуйте разгон в течение 3х секунд и торможение в течение 2ух. Каждое действия оформите в виде подпрограмм

**Задача для самостоятельного решения 3:** реализуйте движение по «бублику» с разгоном и торможением в 2D модели и на реальном роботе. Используйте ИК датчик

