



Танцюй і повертайся

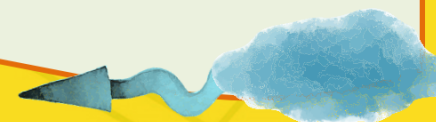
Мета

- Навчись використовувати кути для виконання поворотів робота.
- Виконуй рухи різними фігурами.
- Опануй функції завантаження та запуску.



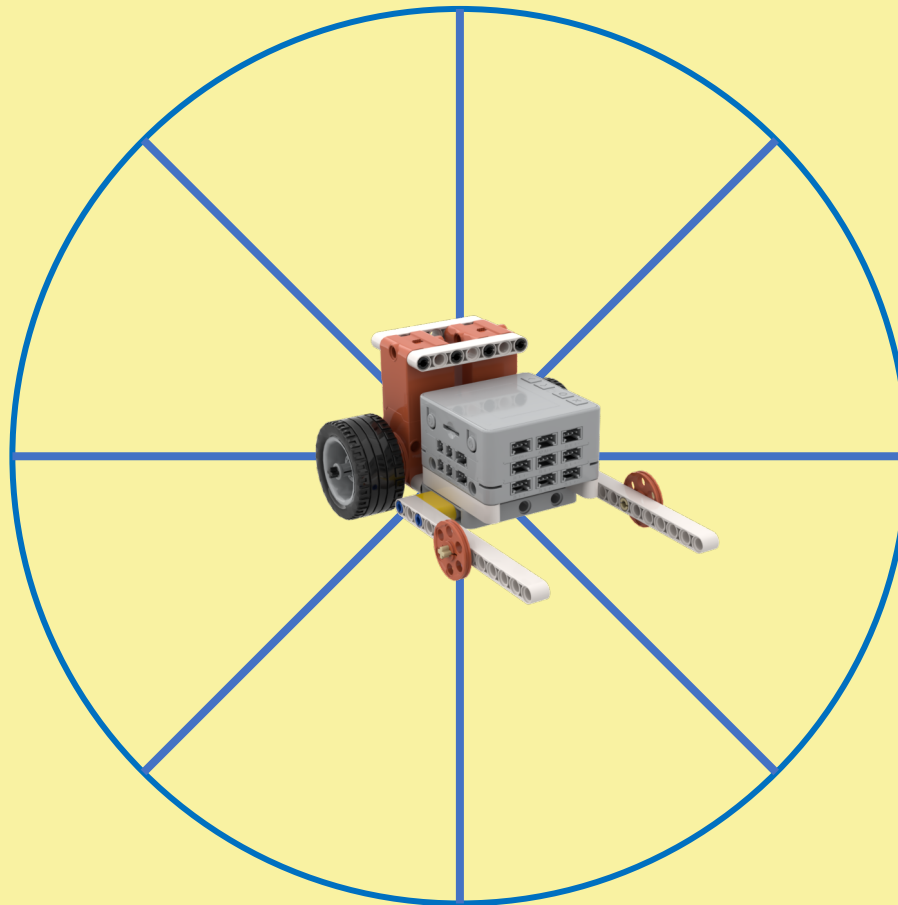


01 Завдання



Завдання

Завдання: Змуси автомобіль обертатися на місці



Завдання

Завдання 1: Поворот під прямим кутом

Використовуючи керування кутами з попереднього уроку, спробуймо виконати поворот.

```
when green flag clicked
  set 1# ext servo's origin
  set 2# ext servo's origin
  wait 0.1 seconds
  set 1# ext servo to keep running at 30 % speed on anticlockwise
  set 2# ext servo to keep running at 30 % speed on clockwise
  wait until abs of 1# ext servo's counted degrees > 90
  stop all ext servo(s)
```

The code blocks are as follows:

- when green flag clicked
- set 1# ext servo's origin
- set 2# ext servo's origin
- wait 0.1 seconds
- set 1# ext servo to keep running at 30 % speed on anticlockwise
- set 2# ext servo to keep running at 30 % speed on clockwise
- wait until abs of 1# ext servo's counted degrees > 90
- stop all ext servo(s)

Для обертання за
годинниковою стрілкою як
мають обертатися два
двигуни?

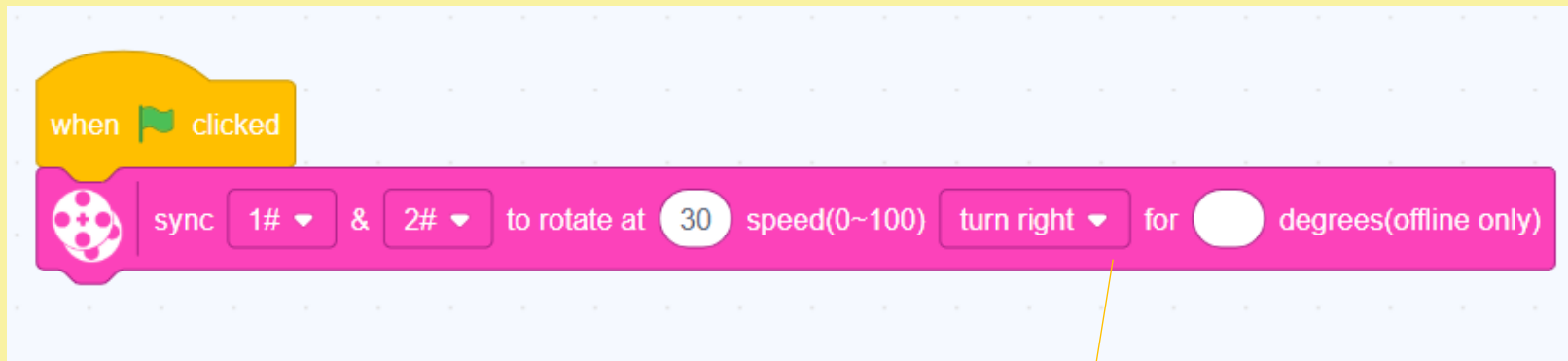
Який приблизний кут двигуна
слід використати для
повороту на 90° ? Спробуй
кілька разів, щоб знайти
правильне значення.



Завдання

Завдання 1: Поворот під прямим кутом

Також можна виконати, використовуючи упакований модуль (тільки для офлайн-використання).



Який приблизний кут двигуна слід використати для повороту на 90°? Спробуй кілька разів, щоб знайти правильне значення.

Завдання

Завдання 2: Змуси автомобіль рухатися квадратом

Керування через
відносний кут



Завдання

Завдання 2: Змуси автомобіль рухатися квадратом

Квадрат утворюється рухом по прямій і поворотом на 90° чотири рази. Спочатку виконай один прямий рух і один поворот на 90° .

Виконуючи кілька дій, додавай час очікування між ними для забезпечення стабільності.

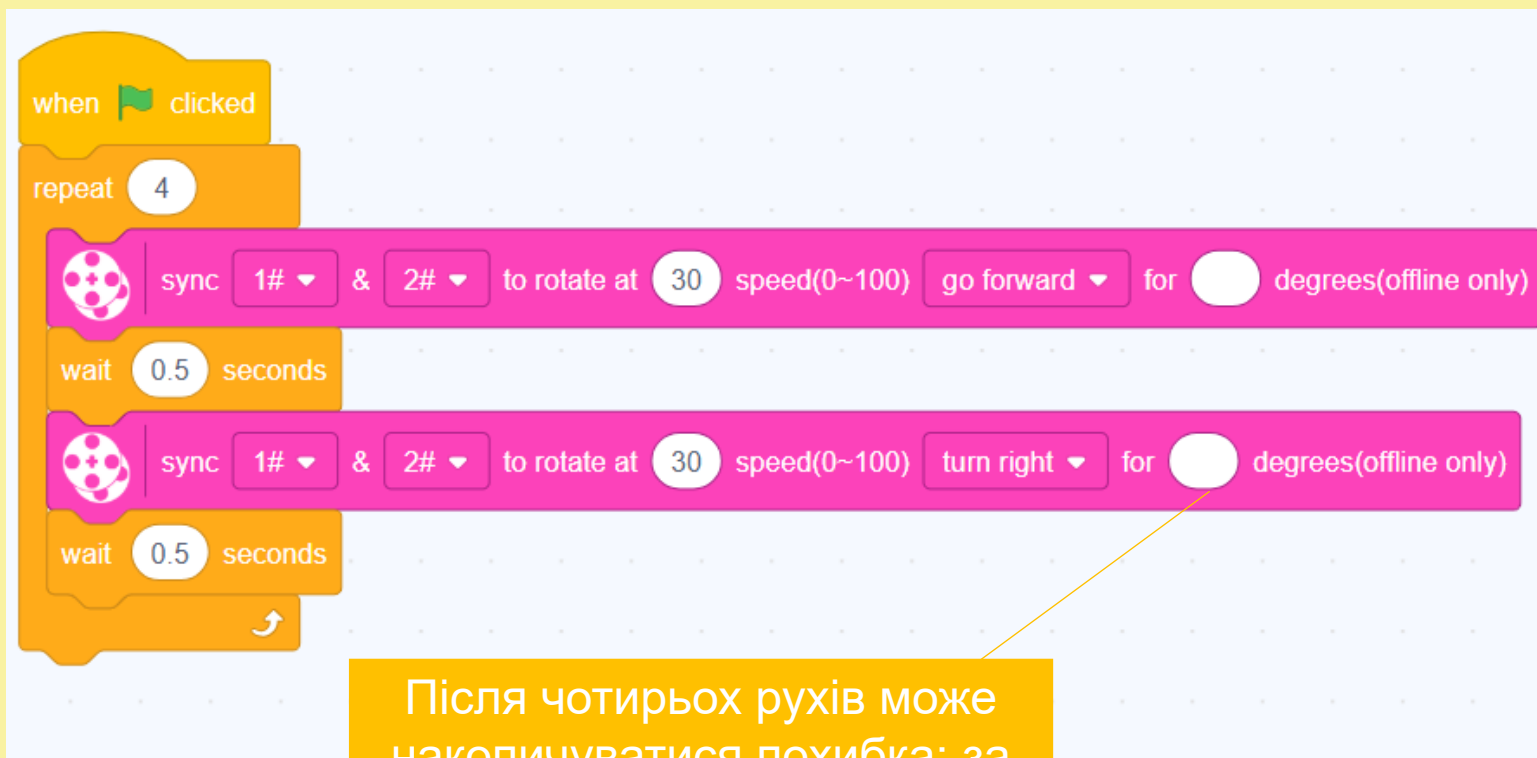


Експериментуй, щоб знайти потрібний кут!

Завдання

Завдання 2: Змуси автомобіль рухатися квадратом

Додай модуль "repeat"



Після чотирьох рухів може накопичуватися похибка; за потреби скоригуй кут повороту.



**Додаткове завдання: Чи
зможеш використати
керування кутами, щоб
робот рухався трикутником
або шестикутником?**

