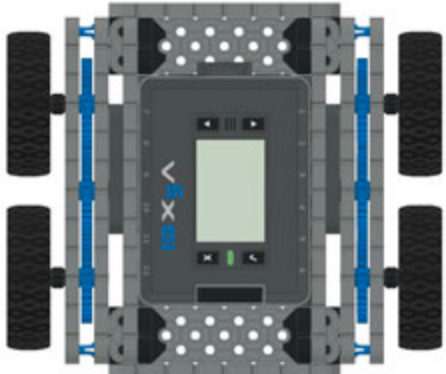
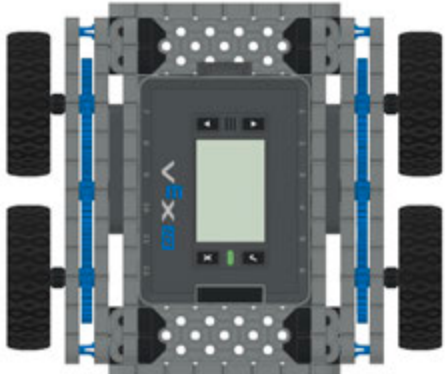
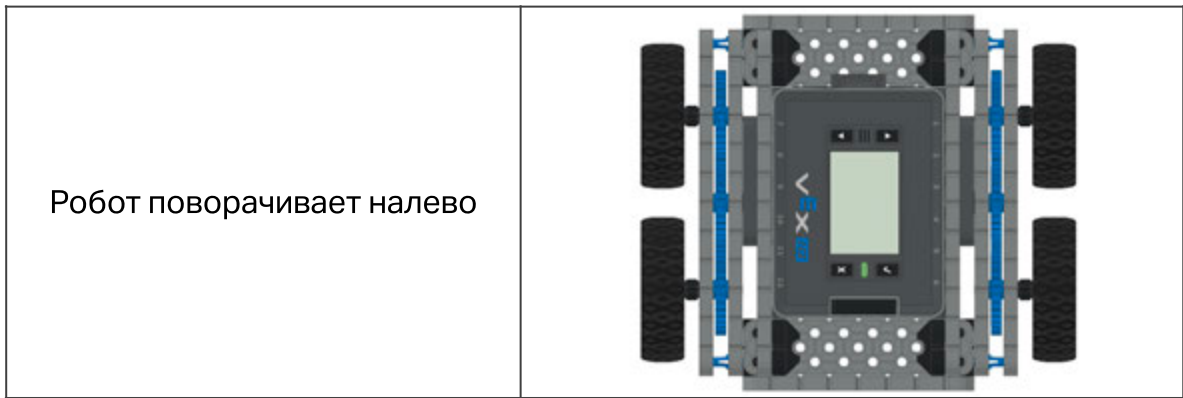


РАБОЧИЙ ЛИСТ КОНСТРУКЦИЯ ПОЛНОПРИВОДНОГО РОБОТА VEX IQ. ПРОГРАММИРОВАНИЕ ПОСТУПАТЕЛЬНОГО И ВРАЩАТЕЛЬНОГО ДВИЖЕНИЯ

1. Основной вопрос урока:

1.1. Зарисуйте стрелочками, куда должны вращаться правый и левый моторы в каждом из случаев:

<p>Робот едет прямо</p>	
<p>Робот поворачивает направо</p>	



2. Эксперимент:

2.1. Выполните проверку наличия следующих пунктов:

1. Блок управления включен	
2. Все моторы подключены проводами	
3. Блок управления инициализирован с помощью VEXos Utility	

2.2. Составьте следующую программу с помощью функций `setMotor()` и `wait1Msec()`:

1. Тележка движется вперед на 3 фишки.
2. Тележка разворачивается на 180 градусов.
3. Тележка движется вперед на 3 фишки.
4. Остановка.

3. Выводы:

3.1. С какими понятиями познакомились на этом занятии? Чему научились?
