

РАБОЧИЙ ЛИСТ ФУНКЦИОНАЛЬНОЕ УПРАВЛЕНИЕ РОБОТОМ

1. Основной вопрос урока:

1.1. Подпишите, для чего нужна каждая из ниже перечисленных функций или структур:

<code>move ()</code>	
<code>switch-case</code>	
<code>task main ()</code>	
<code>getJoystickValue ()</code>	

2. Эксперимент:

2.1. Выполните проверку наличия следующих пунктов:

1. Блок управления включен	
2. Все моторы подключены проводами к блоку	
3. Два датчика касания подключены проводами к блоку	
3. Блок управления инициализирован с помощью VEX OS Utility	

2.2. Проведите эксперимент и запишите результаты времени поворотов в таблицу:

Сочетание кнопок	Как движется?	Медленно/ Быстро
BtnRUp		
BtnLUp		
BtnRDown		
BtnLDown		
BtnRUp + BtnEDown		
BtnLUp + BtnEDown		
BtnRUp + BtnLUp		
BtnRUp + BtnLUp + BtnEDown		
BtnRDown + BtnLDown		
BtnRDown + BtnLDown + BtnEDown		
BtnLUp + BtnRDown + BtnEDown		
BtnRUp + BtnLDown + BtnEDown		
BtnLUp + BtnRDown		
BtnRUp + BtnLDown		

3. Выводы:

3.1. С какими понятиями познакомились на этом занятии?
