

Список заданий

1. Если дома есть Lego Mindstorms, собираем робота Перемещатель <https://education.lego.com/ru-ru/support/mindstorms-ev3/building-instructions>

- Или своего робота с применением пройденного материала.

- Если нет Lego Mindstorms, скачиваем программу Lego Digital Designer (симулятор конструктора Lego).

Для Windows: <https://www.filehorse.com/download-lego-digital-designer/download/>

Для MAC: <https://mac.filehorse.com/download-lego-digital-designer/download/>

- Если нет Lego Mindstorms и нет компьютера, но есть другой конструктор, пробуем собрать из него похожего робота.

- Если конструктора нет, то изучаем программу.

2. Пишем программу. Скачать программу EV3 можно по ссылке <https://education.lego.com/ru-ru/downloads/mindstorms-ev3/software>

Режим Приближение маяка

В режиме **Приближение маяка** (Beacon Proximity) датчик использует мощность сигнала маяка для расчета относительного расстояния в диапазоне от 1% (маяк очень близко к датчику) до 100% (очень далеко). Для достижения наилучших результатов держите маяк примерно на такой же высоте или чуть выше датчика и направьте его в глаза робота.

Напишите в EV3 вот такую программу. Запустите ее. Как ведет себя робот?

