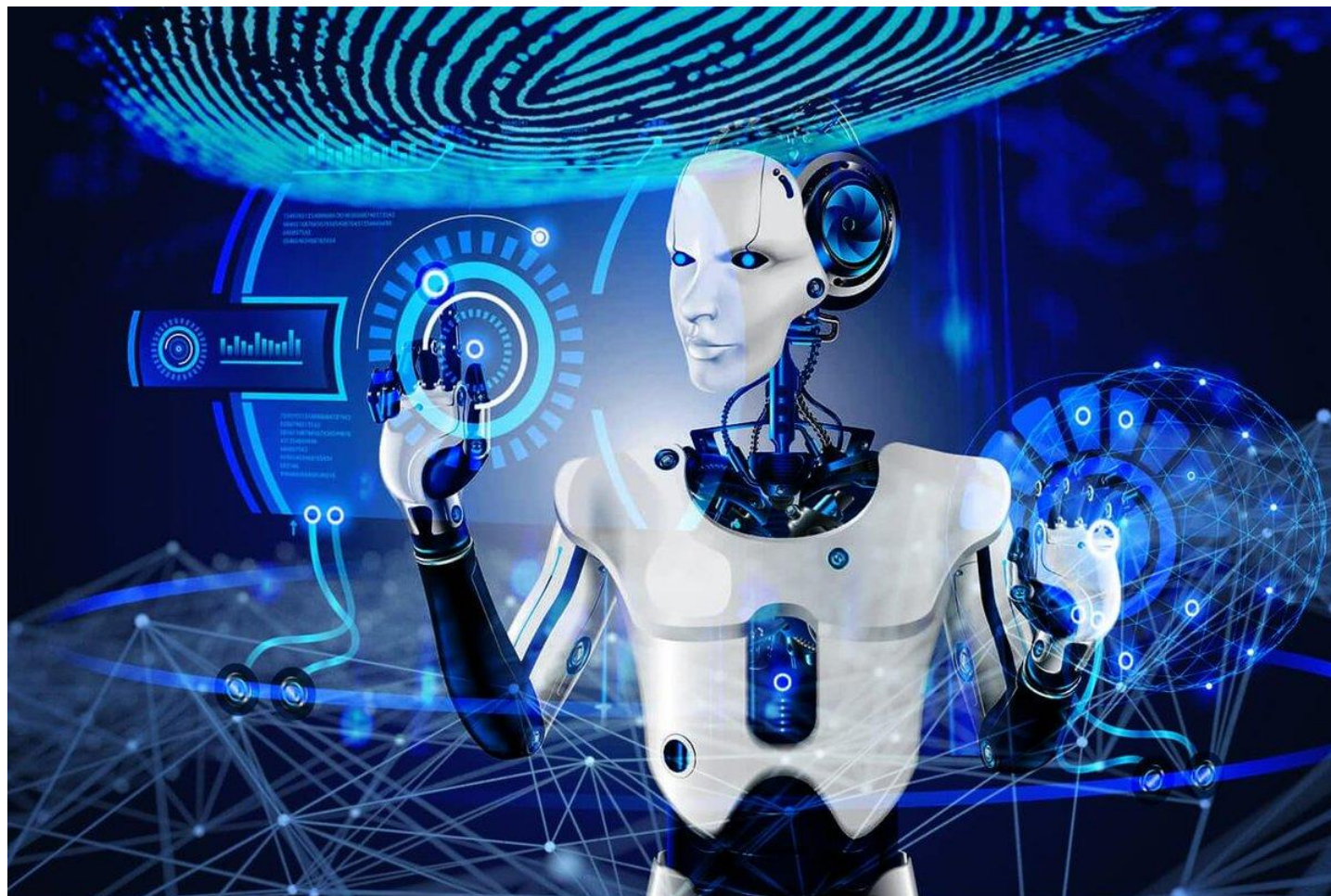


## Пример занятия

---



# Виды роботов

Человекоподобные



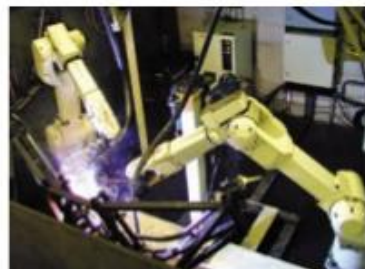
Непохожие на человека



Боевые роботы



Промышленные  
роботы



Исследовательские



Медицинские  
и диагностические



## Двухколесные балансиры

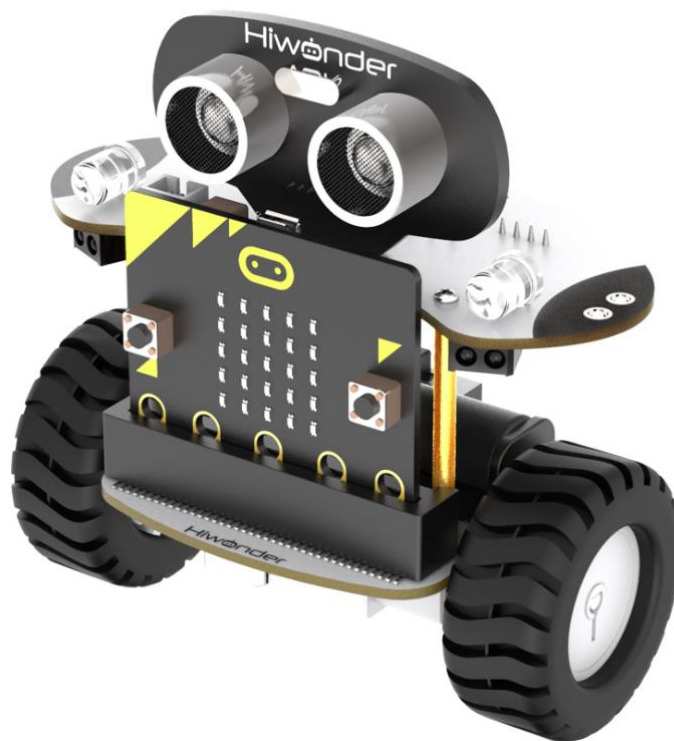
---

- Двухколесный балансир — это устройство сохраняющее вертикальное положение при движении на двух колесах расположенных перпендикулярно к направлению перемещения

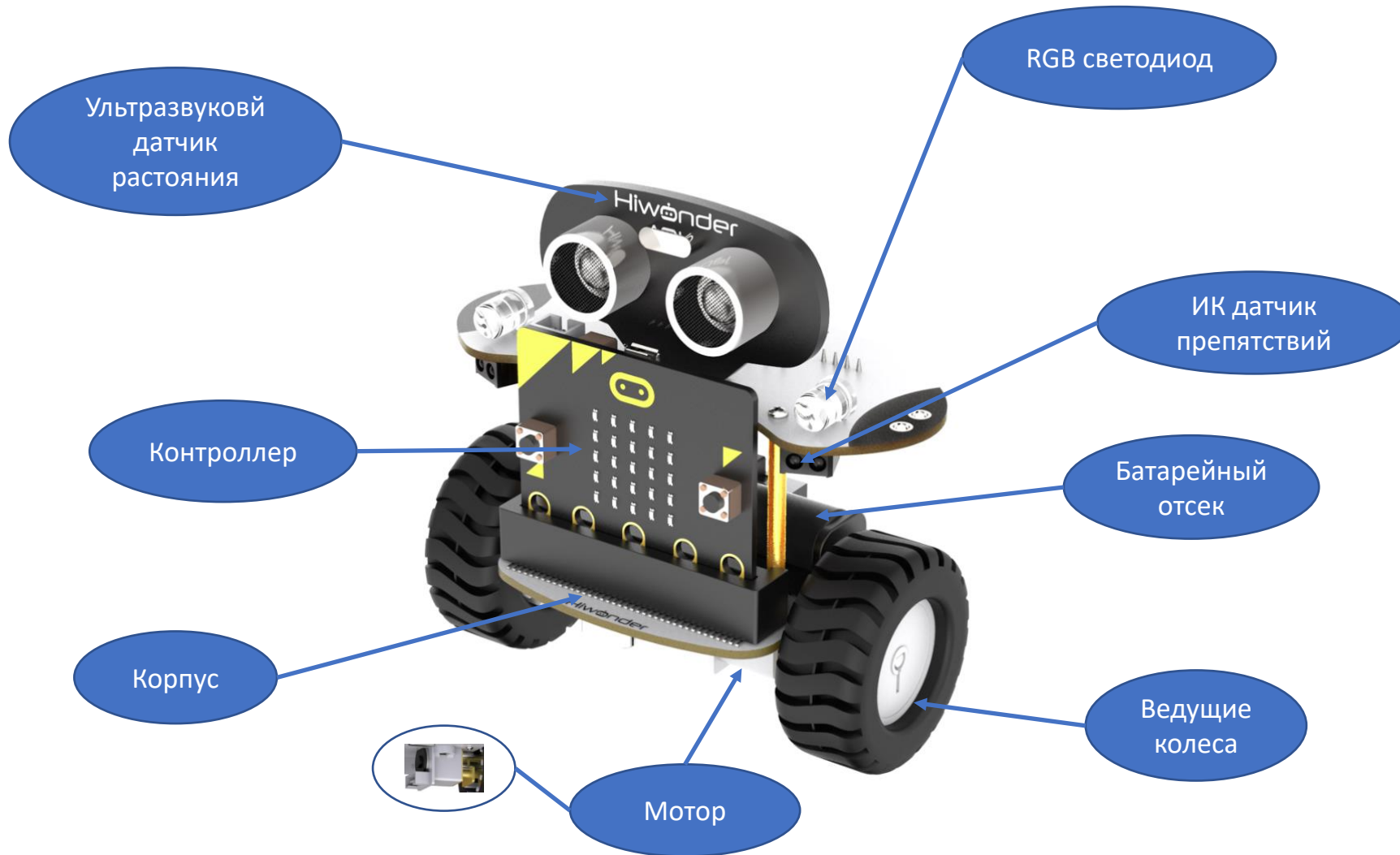


# СЕГОДНЯШНЯЯ ЦЕЛЬ

Собираем робота!

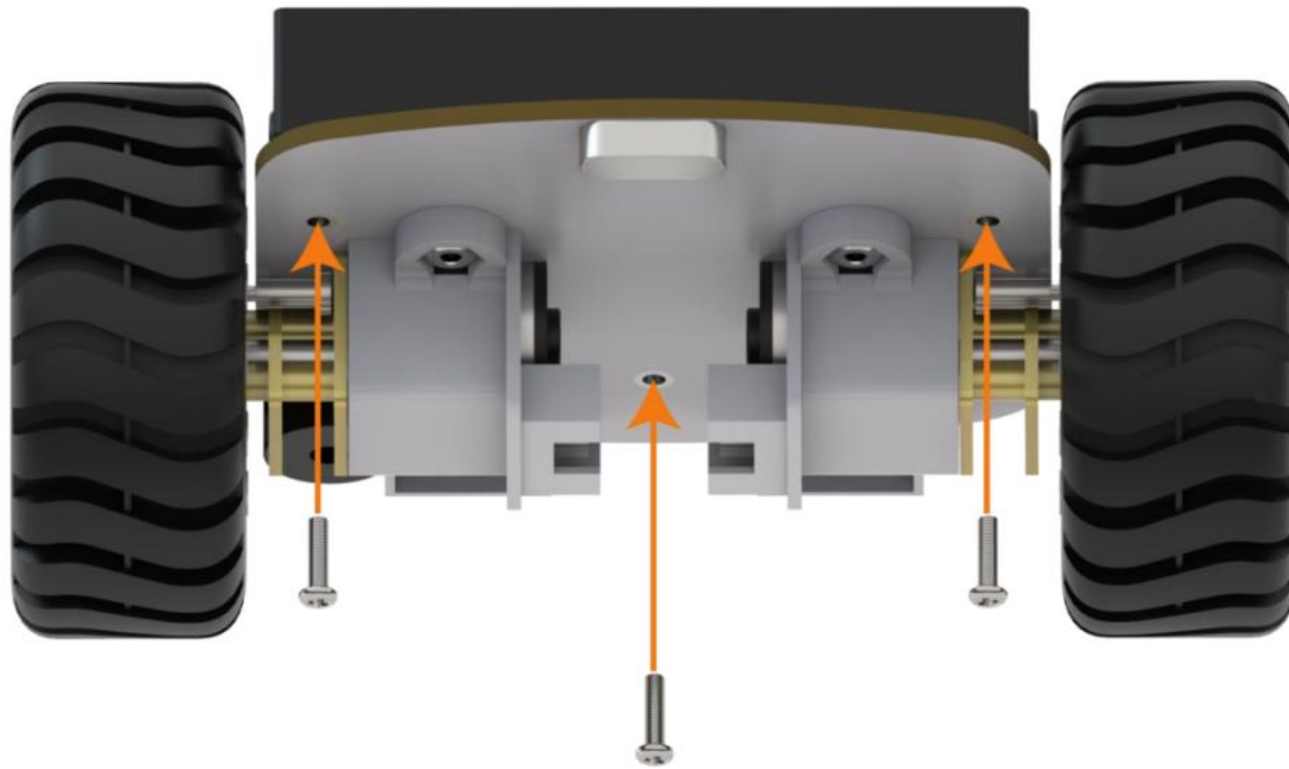


# Составные части робота



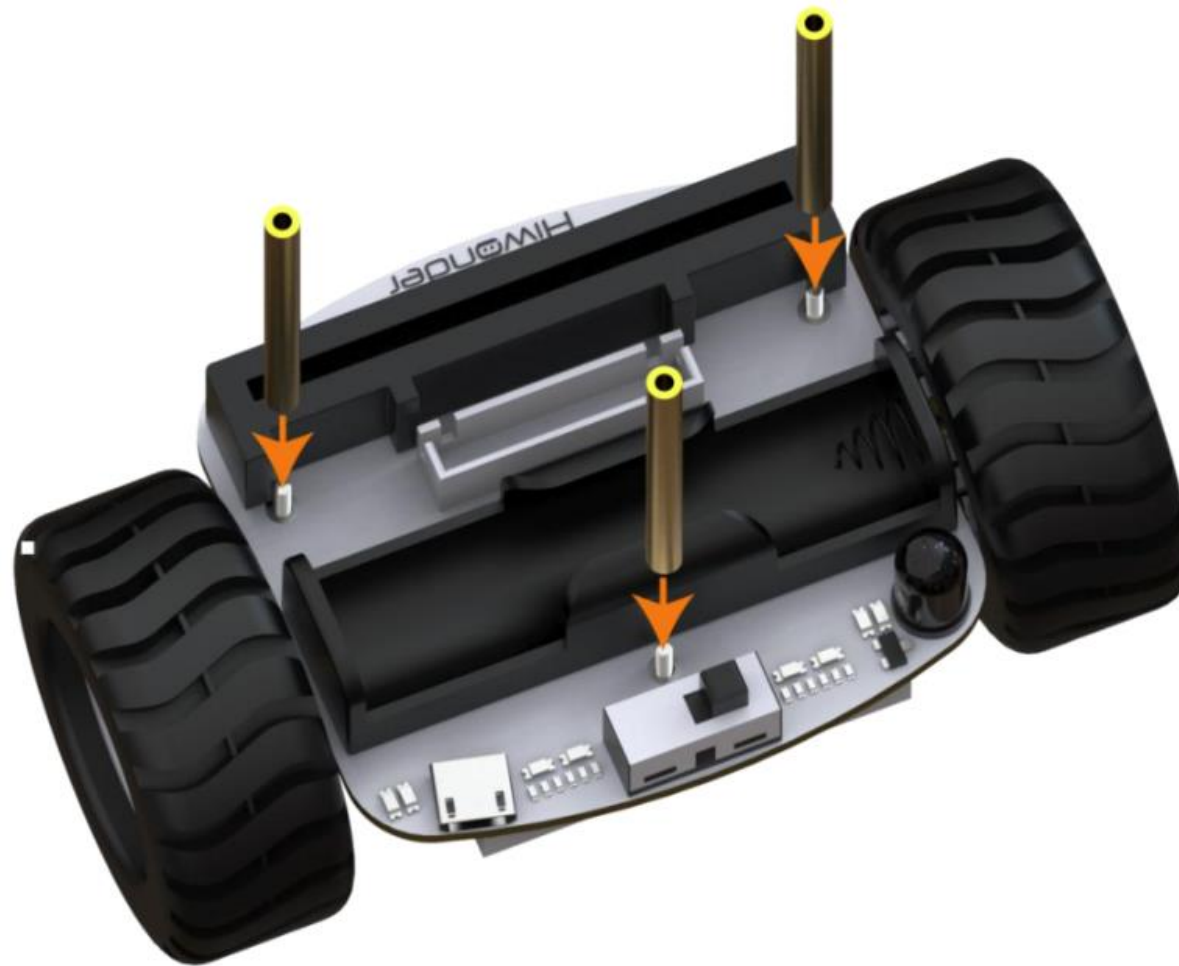
# Сборка робота

---



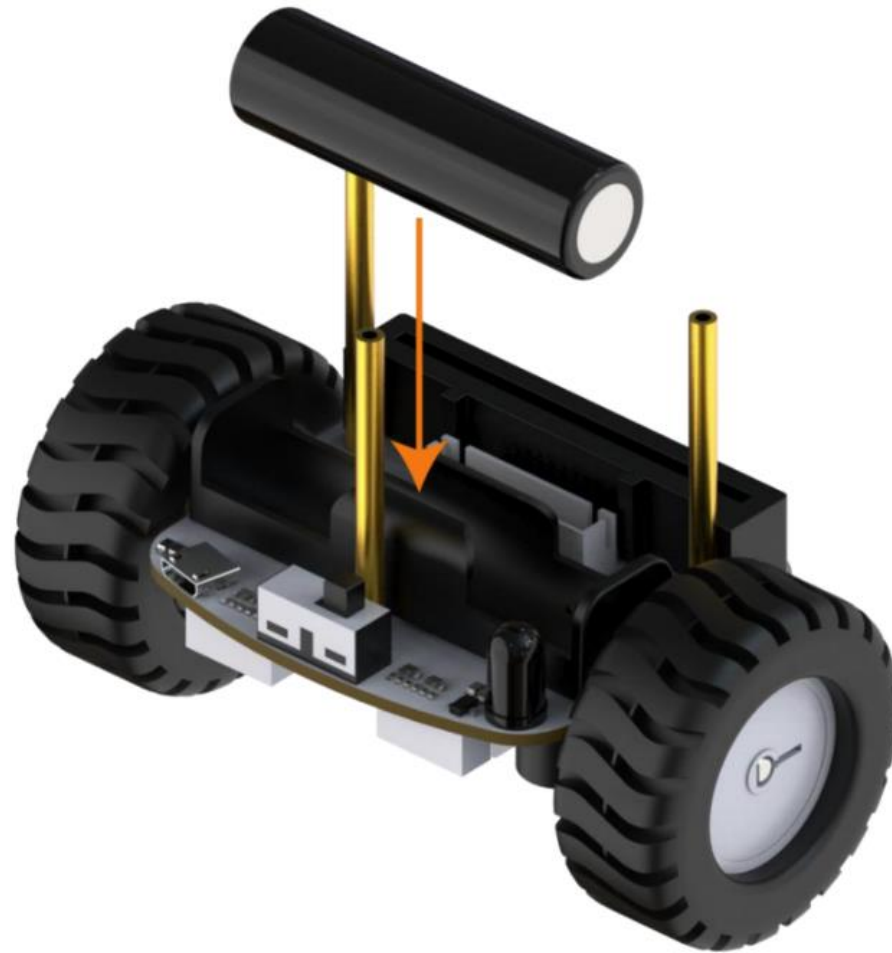
# Сборка робота

---



## Сборка робота

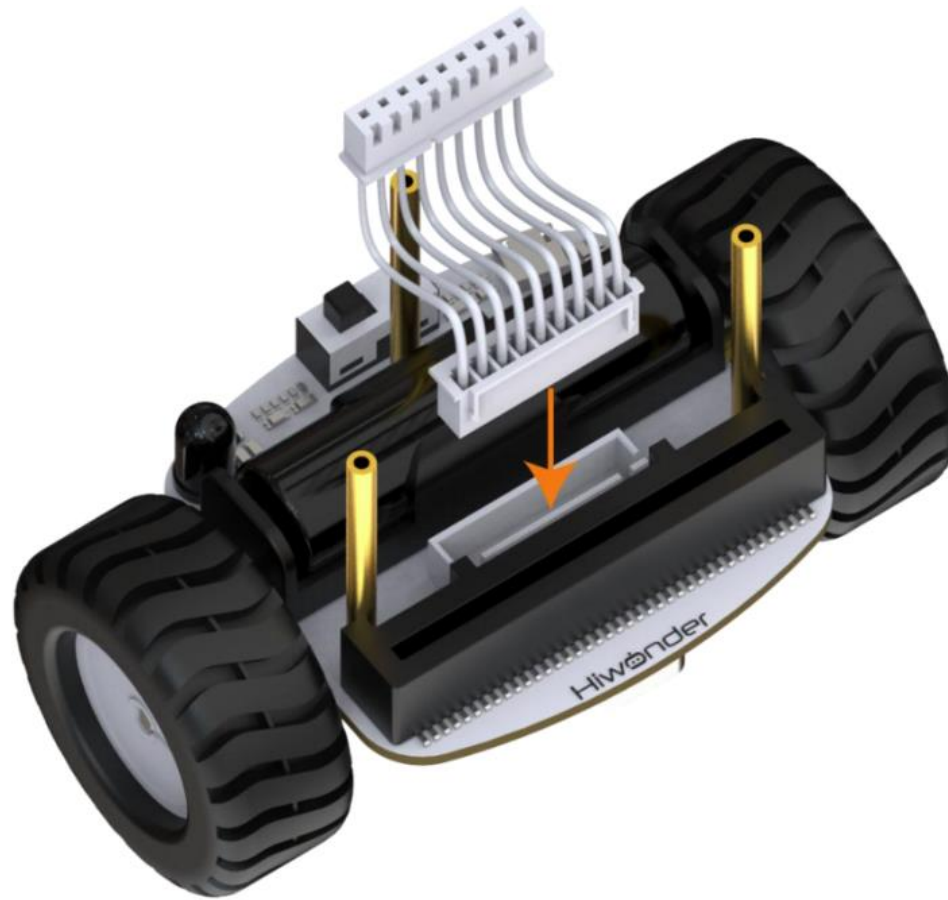
---





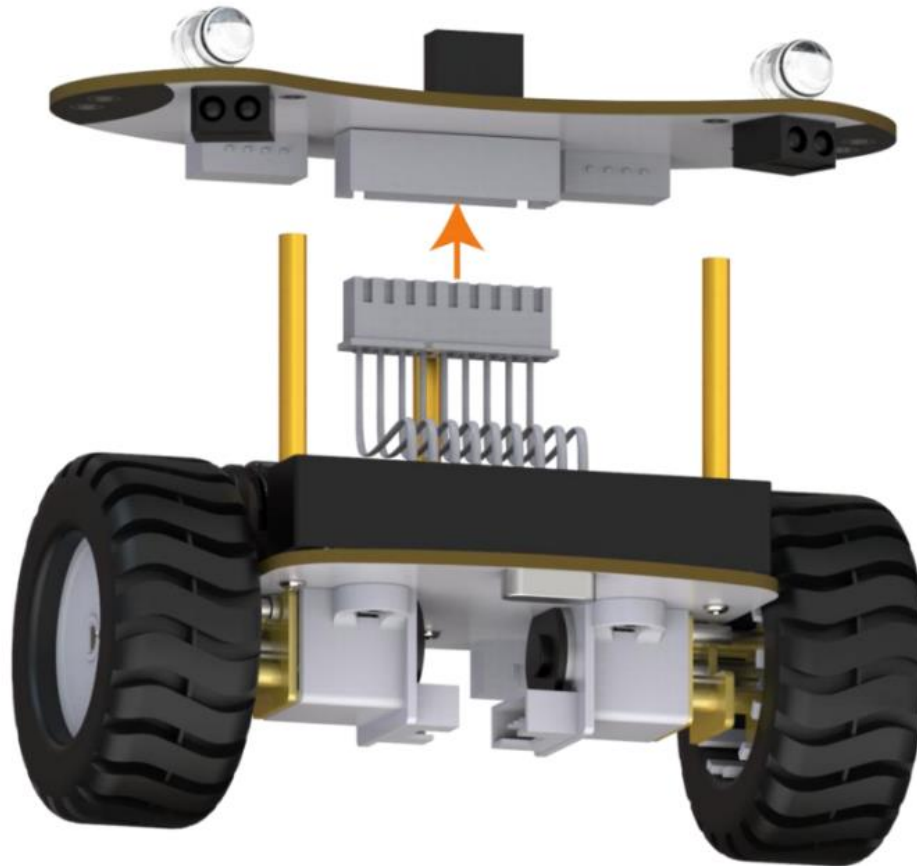
## Сборка робота

---



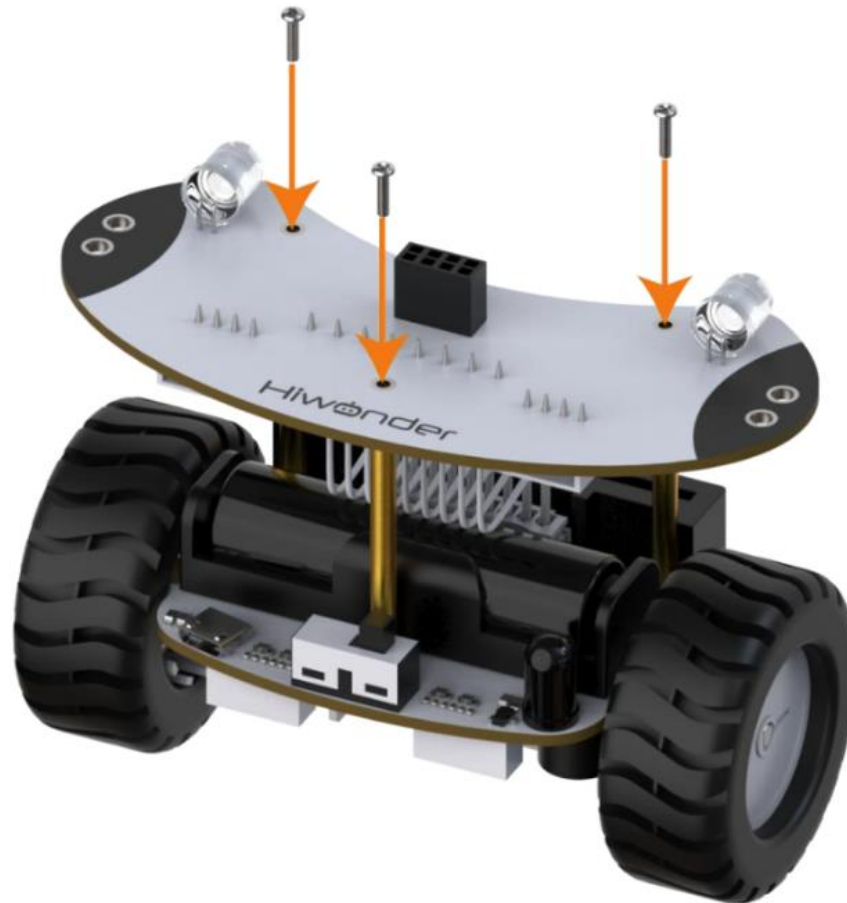
## Сборка робота

---

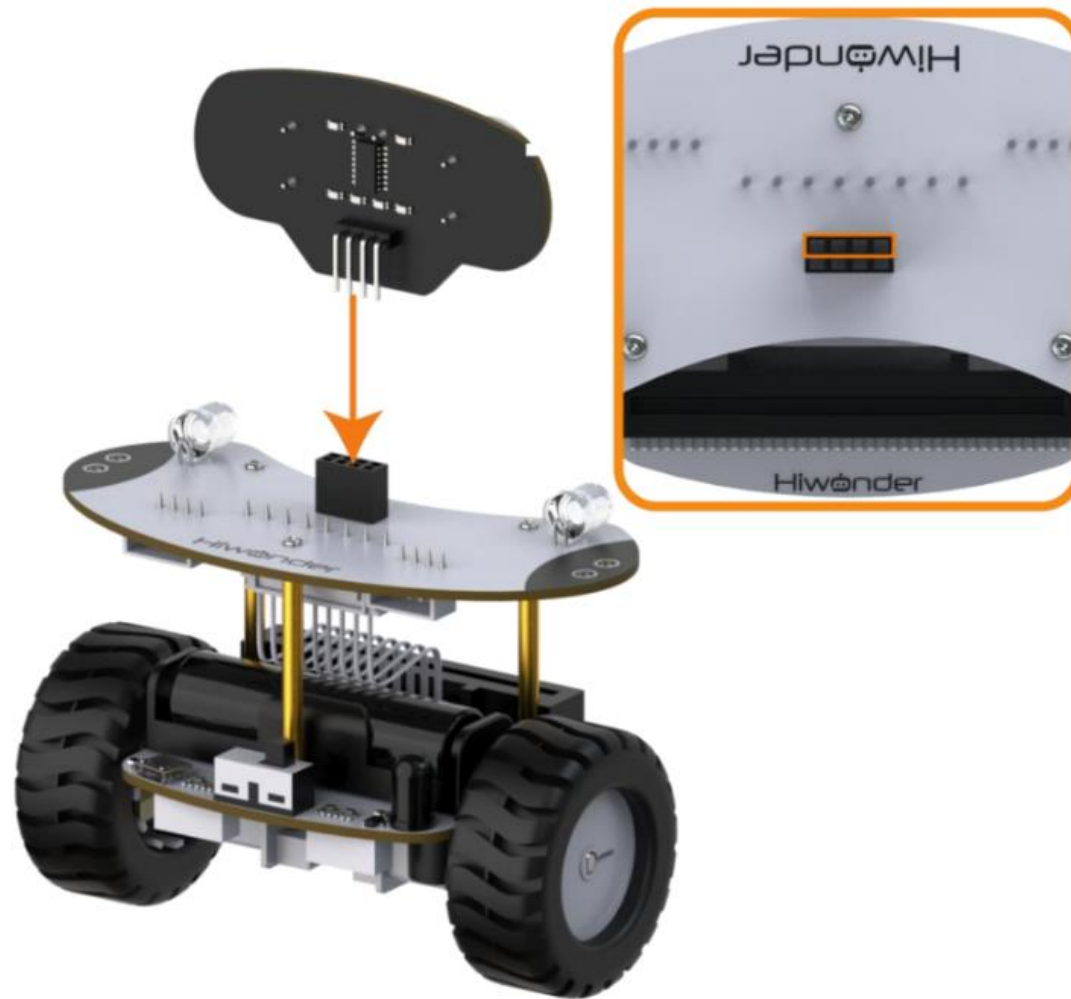


## Сборка робота

---

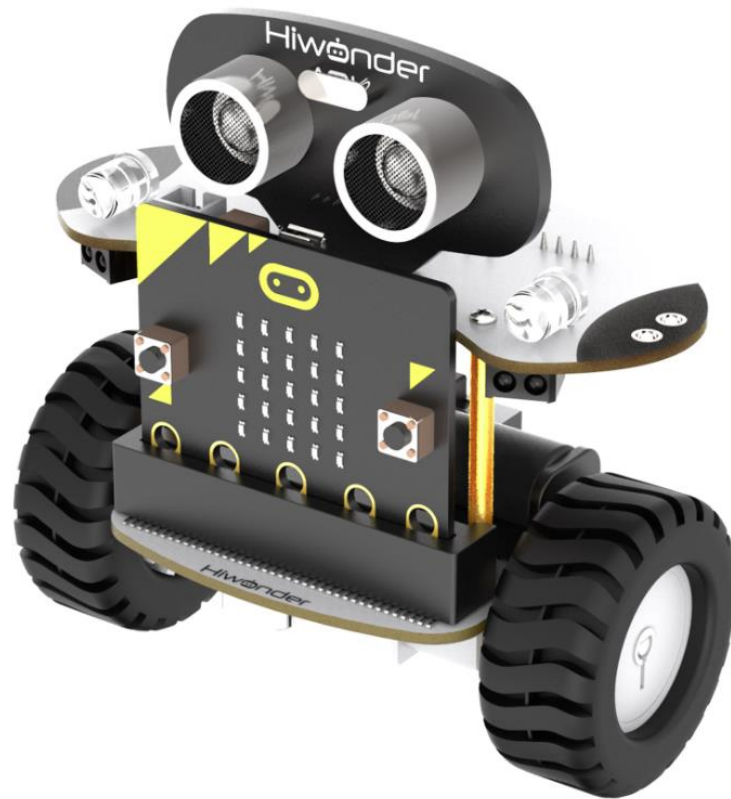


## Сборка робота

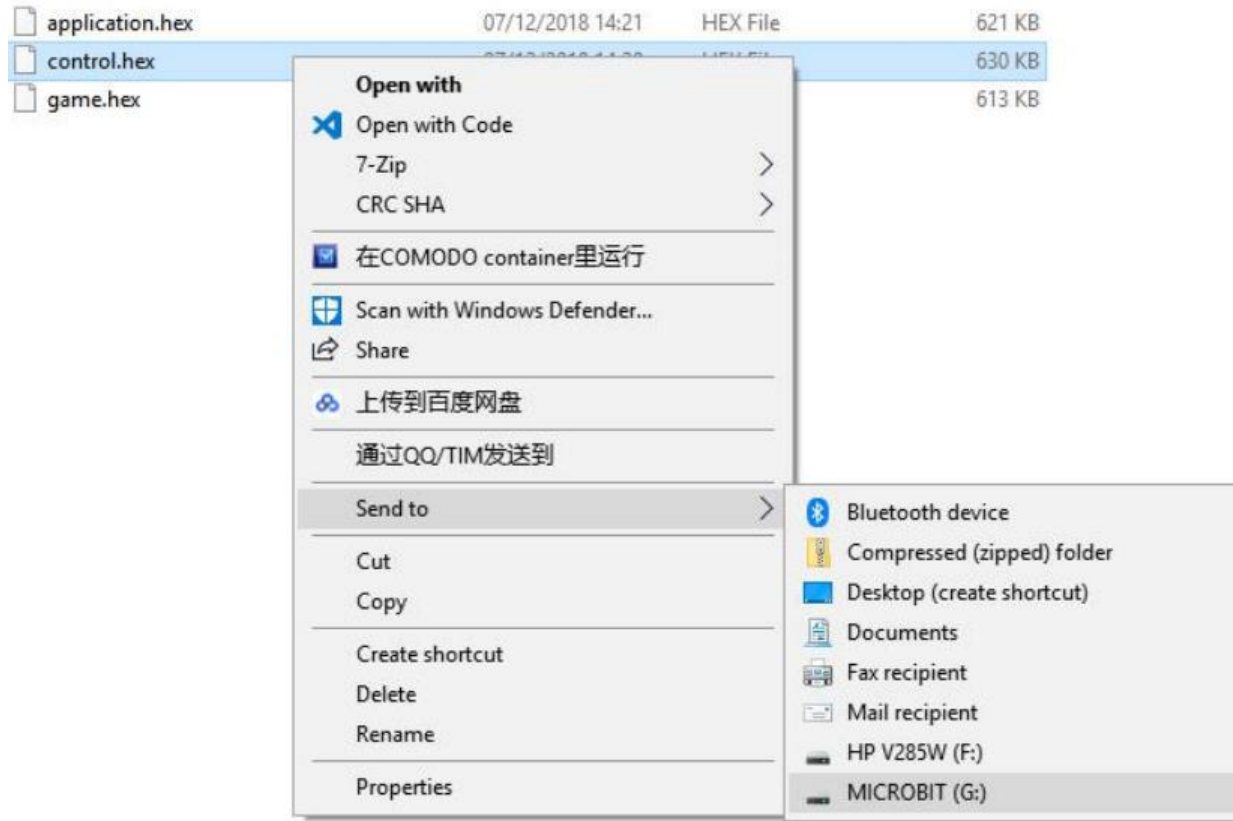


# Сборка робота

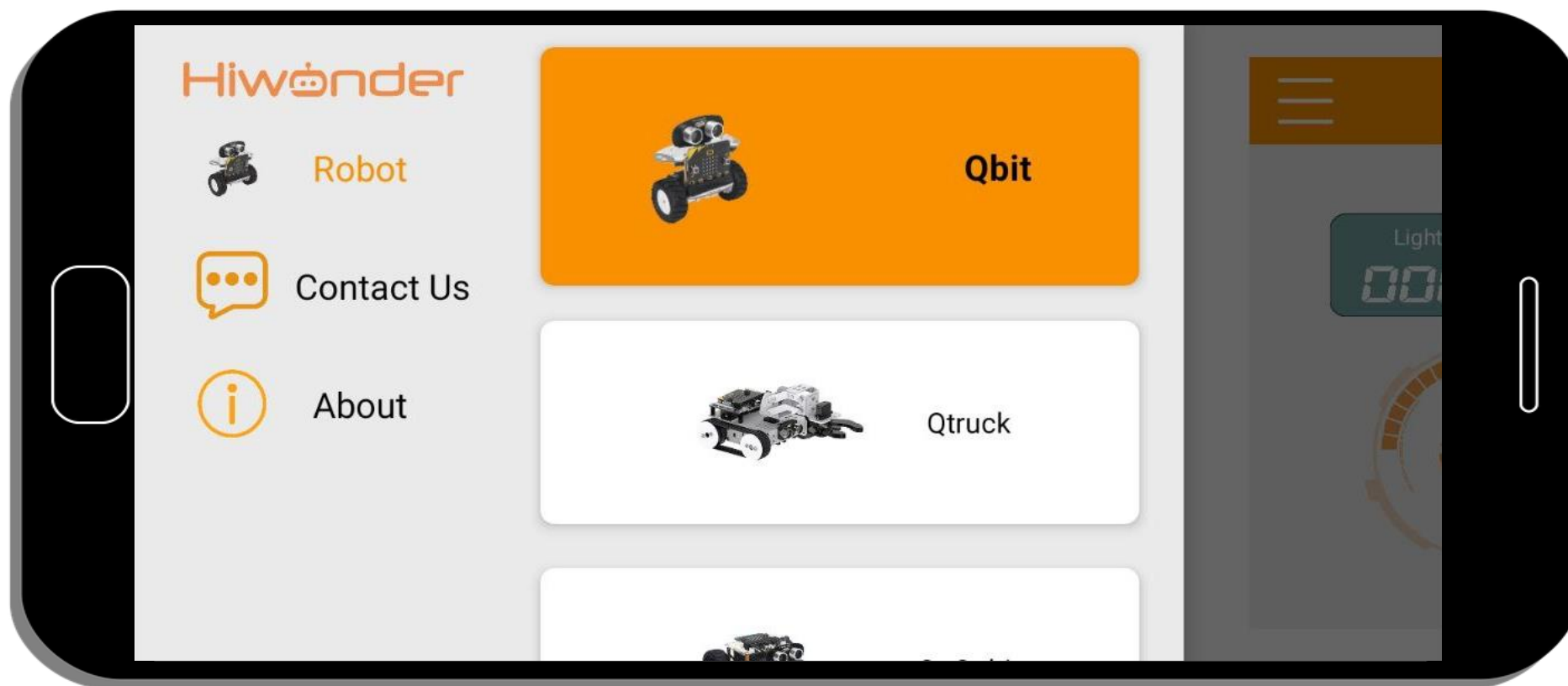
---



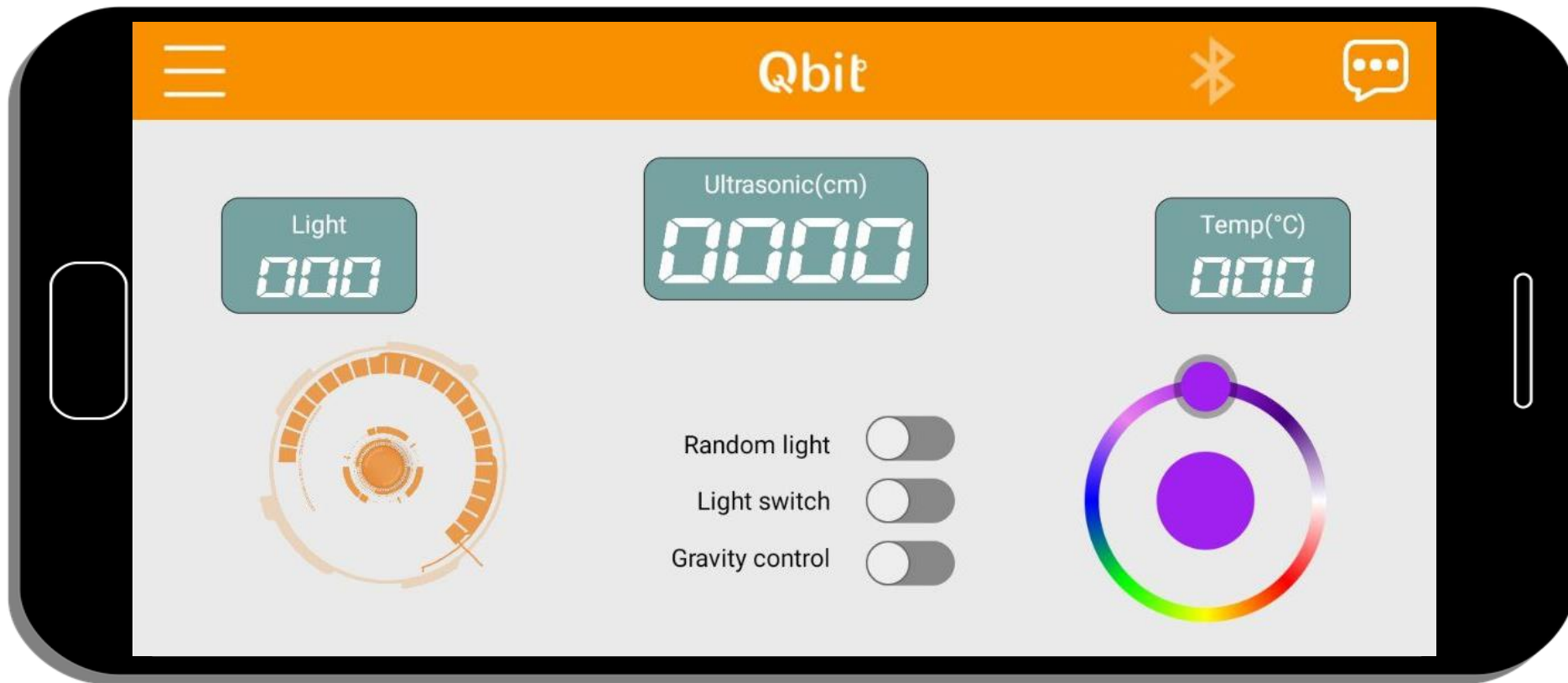
# Скачивание программы



# Мобильное приложение



# Управление





# Программирование

Задача: Робот должен отъезжать от препятствия при срабатывании датчиков обнаружения объектов



```
ПОСТОЯННО
если avoid obstacle sensor 1 detect obstacle и avoid obstacle sensor 2 detect obstacle то
  Set Qbit(V2.0 version or newer) run speed 40 and orientation Back
  пауза 500 (мсек)
иначе если avoid obstacle sensor 2 detect obstacle то
  Set Light 2 color to indigo
  Set Qbit(V2.0 version or newer) run speed 40 and orientation Turn right
  пауза 100 (мсек)
иначе если avoid obstacle sensor 1 detect obstacle то
  Set Light 1 color to indigo
  Set Qbit(V2.0 version or newer) run speed 40 and orientation Turn left
  пауза 100 (мсек)
иначе
  Set Qbit(V2.0 version or newer) run speed 0 and orientation Stop
  Set Light 1 color to red
  Set Light 2 color to red
```

## ЧТО МЫ СЕГОДНЯ УЗНАЛИ?\*

### \*ВОПРОСЫ ДЛЯ ПРОВЕРКИ УСВОЕНИЯ МАТЕРИАЛА

---

- Что такое робот?
- Где используются роботы?
- Какие электронные элементы используются в конструкции?