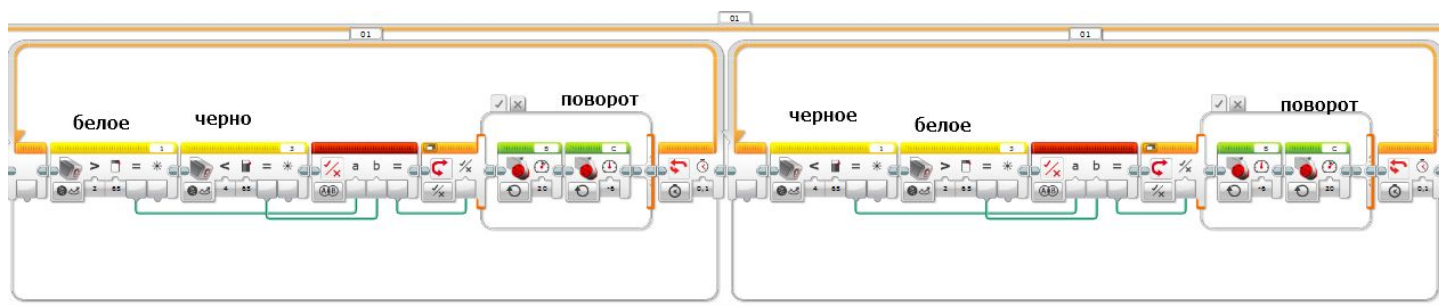




Повороты

Робот должен поворачиваться в сторону белой полосы.

Или в случае обнаружения одним датчиком черную полосу должен произойти поворот в сторону датчика, который увидел черную полосу. Если НЕ поворачивает, то могут быть следующие ошибки:

в программе - проверьте данные датчиков



, а также знаки больше/меньше



в программе - проверьте правильно ли указаны направление и мощность моторов
(отрицательная - назад, положительная - вперед)

в программе - проверьте правильно ли указан порт моторов



в программе - проверьте правильно мотор (должен быть блок - большой мотор)



в программе - все ли соединены шнурочки

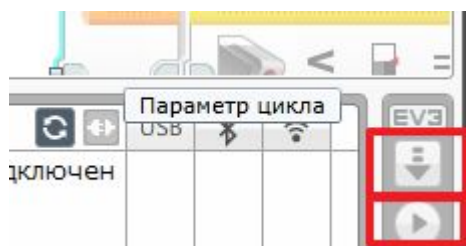


в программе - правильно ли указано время



в программе - подключен ли робот к компьютеру/ноутбуку и была нажата одна из следующих

кнопок-загрузок





в программе - правильно ли выбран параметр

в программе - еще раз сверьте программу и все параметры