Движение по линии. Подготовил Нехлопочин Юрий Сергеевич

Робот при помощи датчиков цвета получает информацию, передаёт её в блок управление и осуществляет движение при помощи моторов. Созданный робот построен на базе конструктора Lego EV3. Создан для него алгоритм движения и удержания траектории движения.

Алгоритм очень простой: если датчик видит черный цвет, то робот поворачивает в одну сторону, если белый — в другую.

Реализация в среде Lego Mindstorms EV3

В обоих блоках движения выбираем режим **«включить».** Переключатель настраиваем на датчик цвета — **измерение — цвет**. В нижней части не забудьте изменить **«нет цвета»** на белый.

 Также, необходимо правильно указать все порты.