

20.09.2026

ДТО «Робокласс»

Группы: 2-1

Робототехника

Тема: "Сенсоры для робота: Как он чувствует мир?"

Наши роботы стали умнее – они знают, куда ехать! Но как робот узнает, что перед ним стена, или что он доехал до цели? Для этого у него есть "глаза" и "уши" – **сенсоры!**

Ваша задача:

1. Придумайте "сенсоры" для вашего робота:

- Если у вас есть LEGO с датчиками (расстояния, цвета, касания) – отлично! Попробуйте использовать их.
- Если нет – представьте, какие "сенсоры" могли бы быть у вашего робота из подручных материалов. Например:
 - "Глаз" из пуговицы или бусины (для определения цвета).
 - "Антенна" из зубочистки (для определения приближения к объекту).
 - "Кнопка" из пластилина (для определения касания).

2. Создайте "Робота с Сенсорами":

- Дополните своего робота (собранного из LEGO или из подручных материалов) вашими "сенсорами".
- Придумайте, как эти сенсоры помогут роботу. Например:
 - Робот едет вперед, пока "глаз" (датчик цвета) не увидит синий цвет (это цель).
 - Робот едет вперед, пока "антенна" (датчик расстояния) не почувствует препятствие, и тогда он поворачивает.

3. Опишите сценарий работы робота:

- Представьте, что робот выполняет какое-то действие. Опишите по шагам (как в Задании 1), что он делает, и как его "сенсоры" ему в этом помогают.
- Например: "Робот видит мячик (датчик цвета). Он подъезжает к нему (движение вперед). Он толкает мячик (датчик касания реагирует, мотор работает). Мячик катится."

Что прислать в чат:

- Фото вашего робота с "сенсорами" (или как вы их изобразили).
- Текстовое описание сценария работы вашего робота с использованием сенсоров.