

## Описание робота

Наш робот собран из набора VEX IQ. Он состоит из программируемого блока VEX, двух моторов, трёх датчиков расстояния, двух датчиков цвета. Подцеп спереди мы смоделировали в приложение компас-3D v21 и напечатали его в приложение cura на 3D принтере MZ3D-360. Наш робот влезает и в длину и ширину в 15 см. Нам надо поставить его вертикально. Управление роботом происходит так: после того как мы запустили программу надо нажать на кнопку, запустится отсчёт времени. Он ждёт 5 секунд, падает и начинает искать противника. Когда он датчиками расстояния видит противника: 1)Если видит датчиком по центру, а другими не видит, то он едет вперёд, подцепляет его и выталкивает с ринга 2) Если датчиком слева и по центру он видит врага, а справа не видит, то чуть поворачивается налево, едет на врага и подцепляя его выталкивает с ринга 3) Если видит правым датчиком и по центру, то чуть поворачивается направо, едет на врага и подцепляя его выталкивает с ринга. Если робот датчиком цвета видит белый цвет то: 1)видит правым датчиком чуть поворачивает на лево и едет назад ближе к центру 2) видит левым датчиком и чуть поворачивает на право и едет назад ближе к центру. Он уникален тем что у него в блоке 12 разъёмов и его подцеп лежит на полу. Предназначен для робо сумо. Наша команда желает всем удачи, но мы надеемся на победу!!!!!!