### Четвёртое задание по робототехнике

### Теоретическая часть

### Продолжаем изучать алгоритм движения по чёрной линии с датчиком освещенности.

### <http://nnxt.blogspot.com/2012/10/iv.html>

### о конструкциях роботов, решающих задачу движения вдоль линии.

### <http://nnxt.blogspot.com/2013/02/x.html>

### В результате робот с одним датчиком света будет двигаться примерно так:

<https://youtu.be/6mVZMwGQpPE>

или так, что намного лучше;

<https://youtu.be/qLDKEjKZPDg>

1. **Практическая часть**

Изготовить резиномоторную машинку из лего, или подручных материалов

Вот некоторые идеи и ссылки и немного теории:

<https://youtu.be/fTYgqUY48N0>

<https://izobretaika.in.ua/konstruiruem/mashinka-na-rezinomotore-2/>

<https://youtu.be/unpBbc6bFrc>

<https://youtu.be/hmkeA9HRQW8>

Продолжение следует .

С уважением, Петрова Е.А.