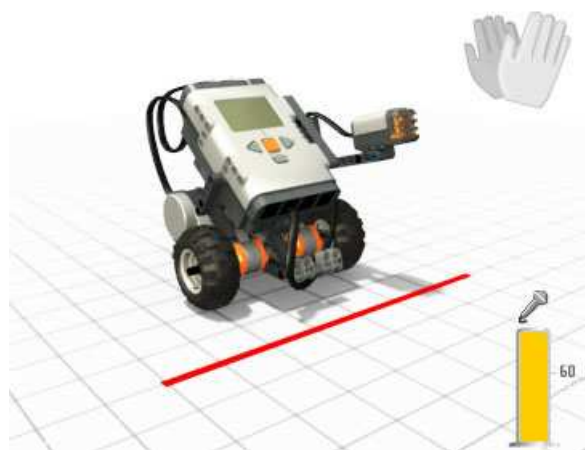


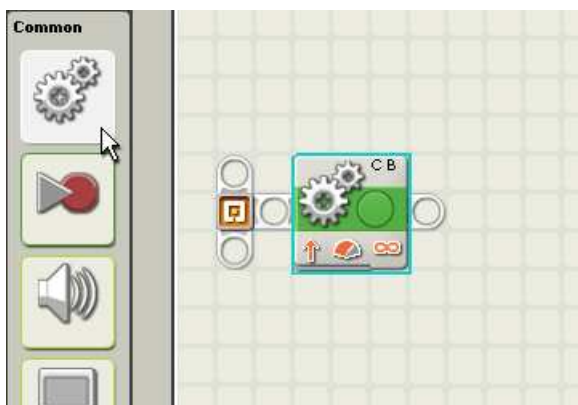
# Активация робота звуком



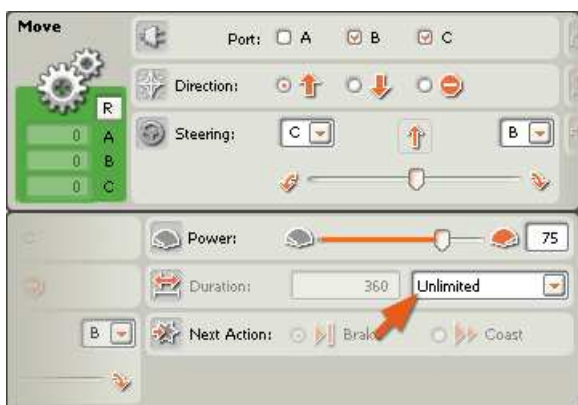
При создании робота к NXT могут быть подключены разнообразные датчики, благодаря которым робот может реагировать на изменения в окружающей среде. Одним из таких датчиков является микрофон.

Напишем программу, заставляющую робот двигаться, когда он услышит хлопок определенной громкости.

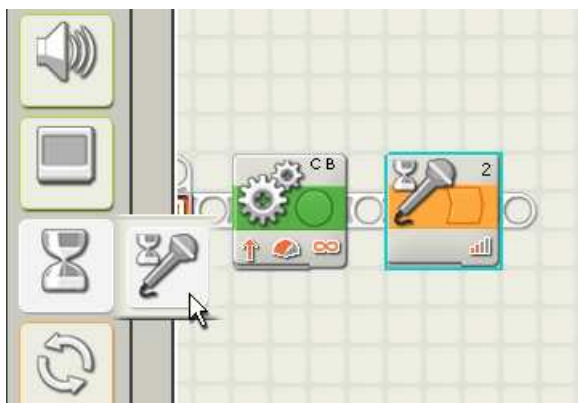
- 1 Создайте новый документ. Лево́й кнопкой мыши перетащите в рабочую зону иконку блока Движение.



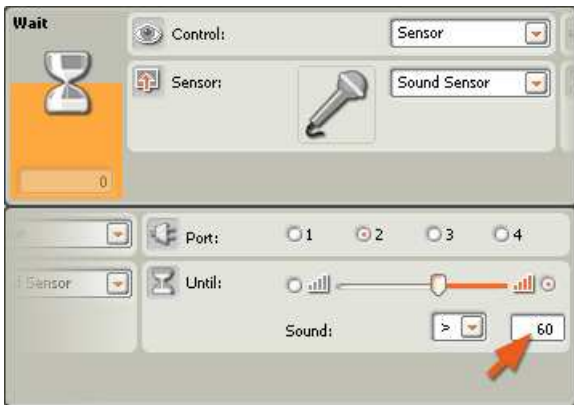
- 2 Настройте блок, выбрав двигатели В и С, направление движения - вперед, уровень мощности 75%, длительность - неограничена.



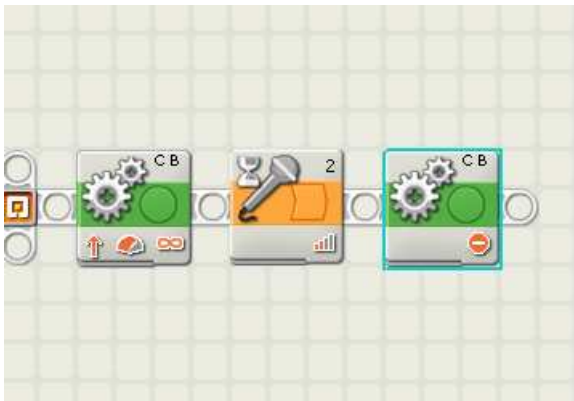
- 3 Добавим к программе блок Жди для микрофона, подключенного ко 2-му порту.



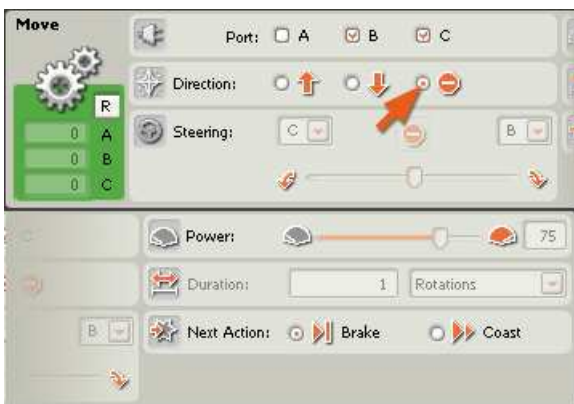
- 4 Настройте блок: порт 2, пороговое значение 60, активация диапазоном БОЛЬШИМ порогового значения.



- 5 Последним блоком программы является снова блок Движение.



- 6 Настройте блок, выбрав двигатели B и C, направление движения - остановка. В конце операции должен будет включен тормоз.



- 7  Нажмите кнопку RUN, программа будет загружена в NXT и запущена.

После запуска робот начинает движение и останавливается только тогда, когда услышит звук определенной громкости.