



模块 6

活动：循线迷宫-综合实现



活动：循线迷宫-综合实现

问题 1

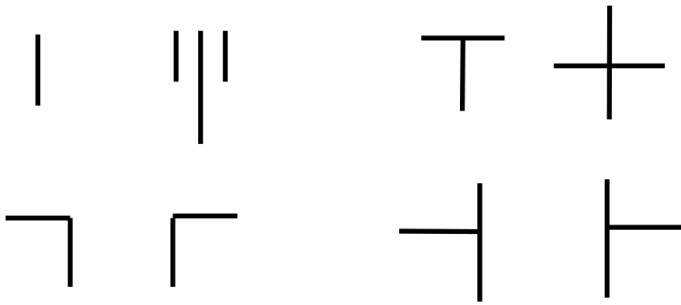
机器人在左转，右转，掉头时转动多少角度最为合适？

问题 2

如何使机器人转动 90 度，转动 180 度？

问题 3

机器人如何识别掉头路，终点，T 字路口，十字路口，左转路口，右转路口，还有直行+右转，直行+左转这八种路况？



机器人接近判断点可能出现的4种情况

机器人接近判断点可能出现的另外4种情况

问题 4

机器人如何识别区分 T 字路口和十字路口？



问题 5

机器人如何使用左手法则或者右手法则解迷宫？

问题 6

机器人如何化简最优路径从终点快速返回到起点？