

# "Повороты на месте. Блок *Независимое управление моторами*"



Блок «Независимое  
управление моторами»  
может заставлять  
вашего робота  
двигаться вперед,  
назад, поворачиваться  
или останавливаться.

## Задача №4:

1. Двигаться прямо вперед с *мощностью 50* для левого и правого мотора, *количество оборотов - 3*. Ввод «Тормозить в конце» установлен на «Истина».
2. Двигаться прямо назад (при помощи отрицательной мощности) количество оборотов – 3. Ввод «Тормозить в конце» установлен на «Истина».



## Задача №5:

Роботу необходимо проехать  
последовательно *с мощностью 50*:

1. Вперёд на 1 оборот с резким торможением.
2. Вперед на 360 градусов с плавным торможением.
3. Назад на 1 секунду с резким торможением.
4. Принудительно остановить оба мотора.

