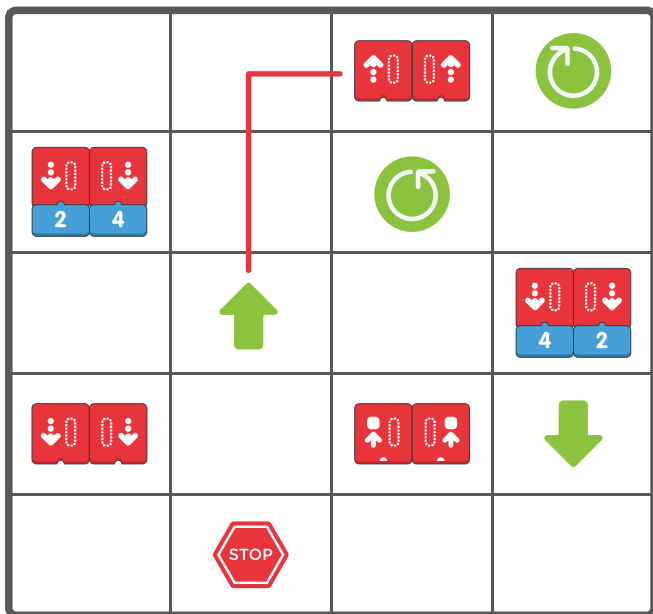


# 第一课

学生操作单  
(一)



第一部分 连连看：将下图中五个短程序和对应的运行效果连上线。



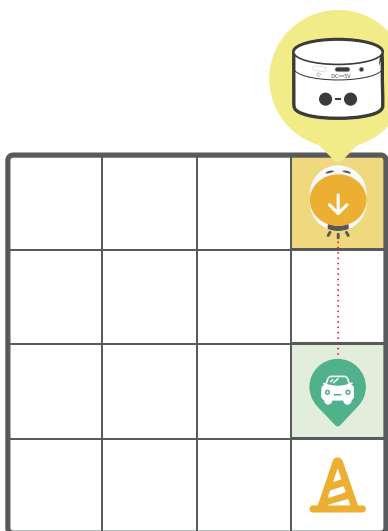
思考

你连对了吗？用玛塔机器人试一试吧。

第二部分 请你按照示意地图，设置好车道、玛塔机器人、停车位和障碍物，并根据初始程序在编程板上放好编程块，尝试用提示的编程块补充程序，控制玛塔机器人直线倒车并在感知到障碍物时停下来，完成直线倒车入库。



注：距离传感器朝向后



初始程序



提示

可以试试右边的编程块哦！



# 第一课

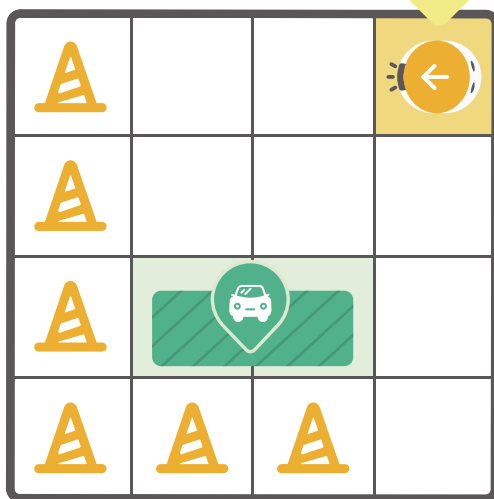
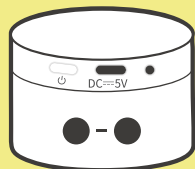
学生操作单  
(二)



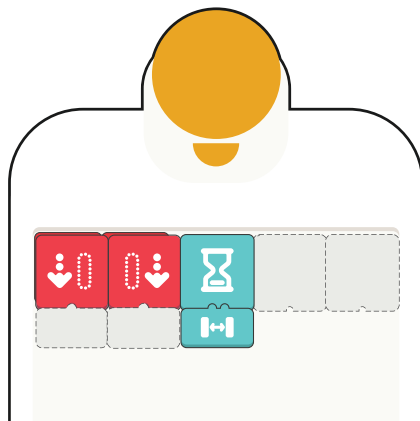
**第三部分** 请你按照示意地图，设置好玛塔机器人、停车位和障碍物，并根据提示程序帮助玛塔机器人找到车位，完成弧线倒车入库。注意，过程中不要让玛塔机器人碰到障碍物哦！



注：距离传感器朝后方



提示程序



# 第一课

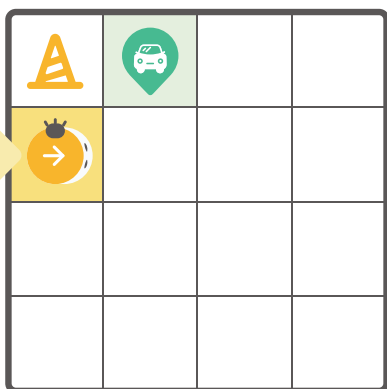
延伸活动



下面哪个程序能让玛塔机器人到车位前自动停下来？请把正确答案的选项填写在“○”里。



注：距离传感器朝向左边



## 思考

这个编程块有什么功能呢？用玛塔机器人来试一试吧！



正确答案：

