


**Алгоритмическая  
конструкция  
«Следование»**

*Захарова Елена  
Николаевна*

# Игра «Угадай число»



<b>1</b>	<b>2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>
<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>	<b>8</b>
<b>9</b>	<b>10</b>	<b>11</b>	<b>12</b>
<b>13</b>	<b>14</b>	<b>15</b>	<b>16</b>



и научиться

познакомиться с

линейный алгоритм

разрабатывать

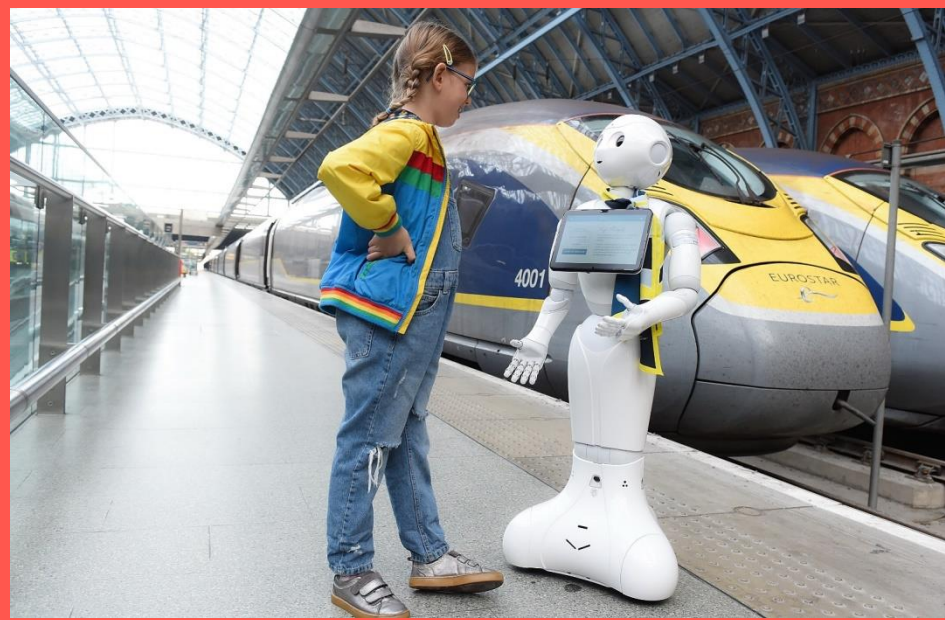
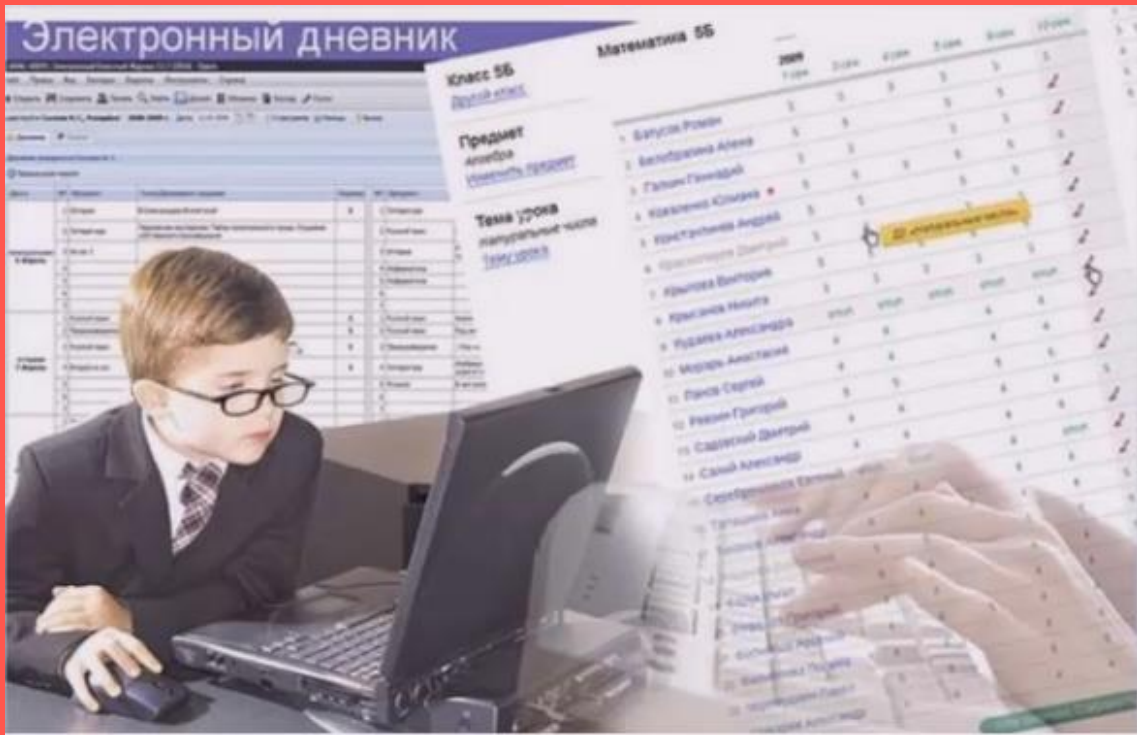
алгоритмической конструкцией

«следование»

# Цель:

Познакомиться с алгоритмической конструкцией «следование» и научиться разрабатывать линейный алгоритм.

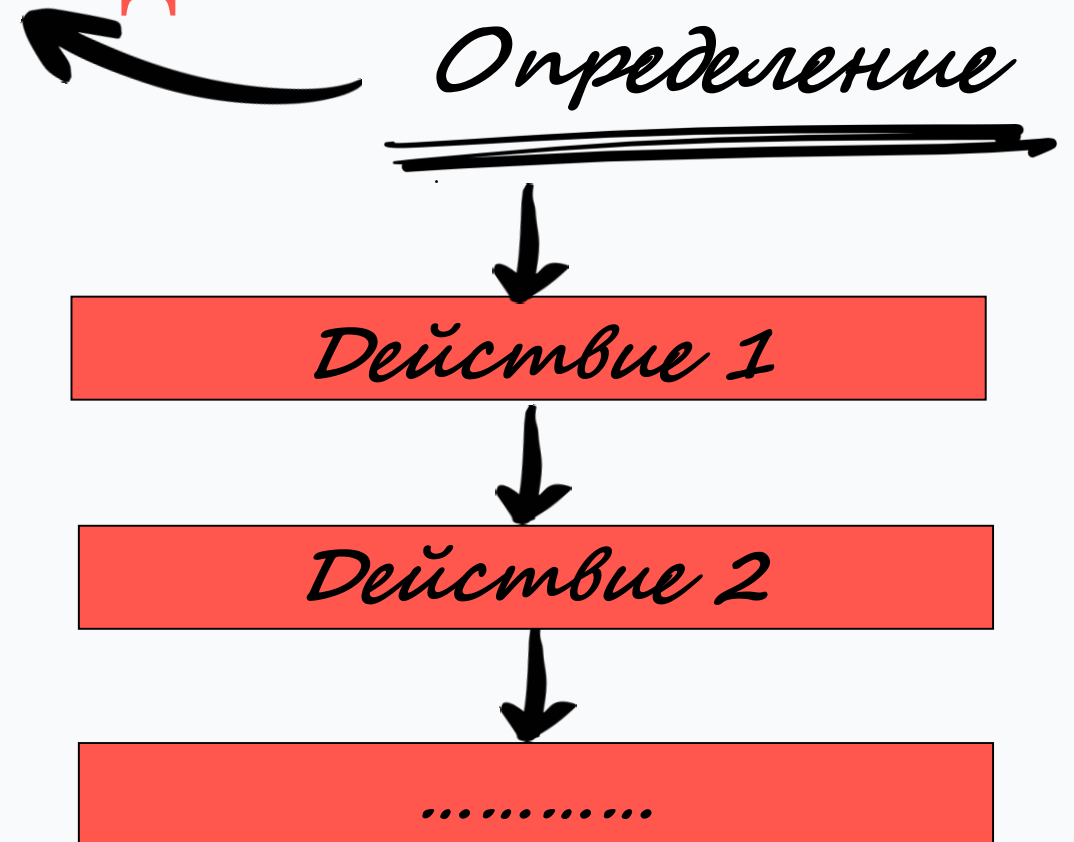




Следование – алгоритмическая конструкция,  
отображающая естественный,  
последовательный порядок действий.



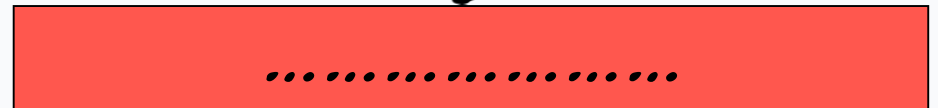
Алгоритмы, в которых  
используется только структура  
«следование», называются  
линейными алгоритмами







# Алгоритм работы светофора



# Виртуальный робот «Модель платы Arduino»

<https://kpolyakov.spb.ru/school/robotics/arduino/arduino.htm>

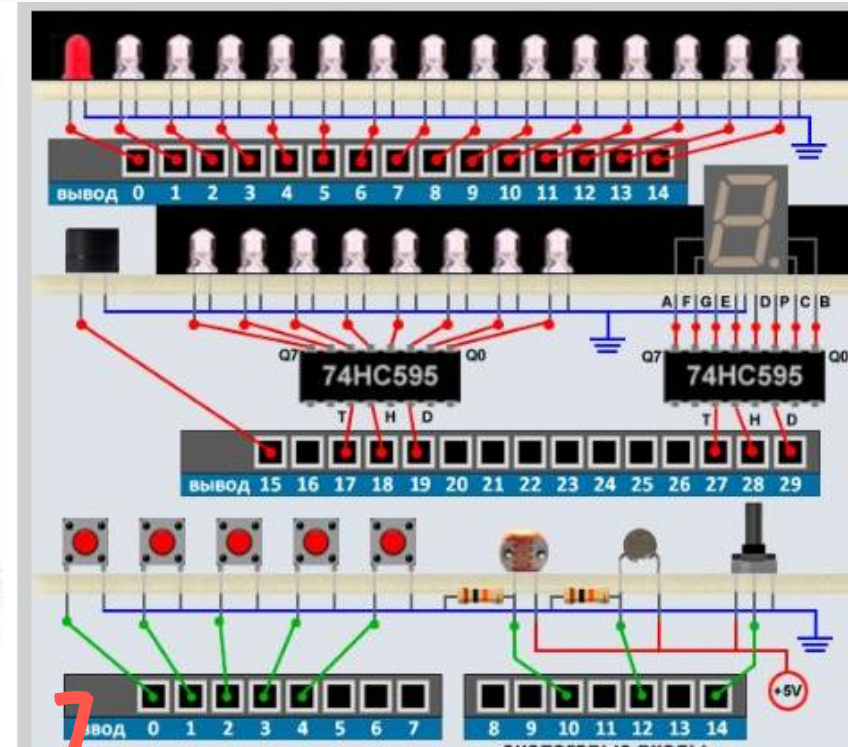
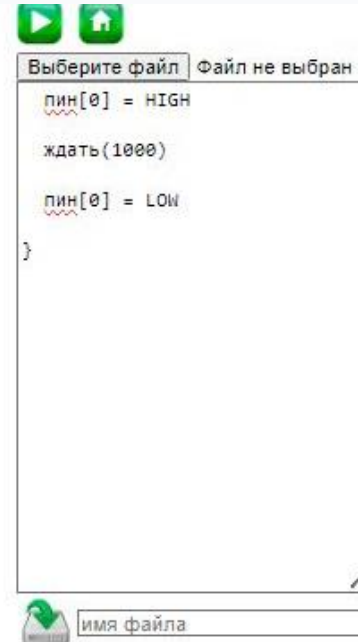
\* ПИН [.....]

**ПИН** – это команда для контакта ввода и вывода.  
Имеет 1 параметр – номер пина  
2 значения: **HIGH**  
**LOW**

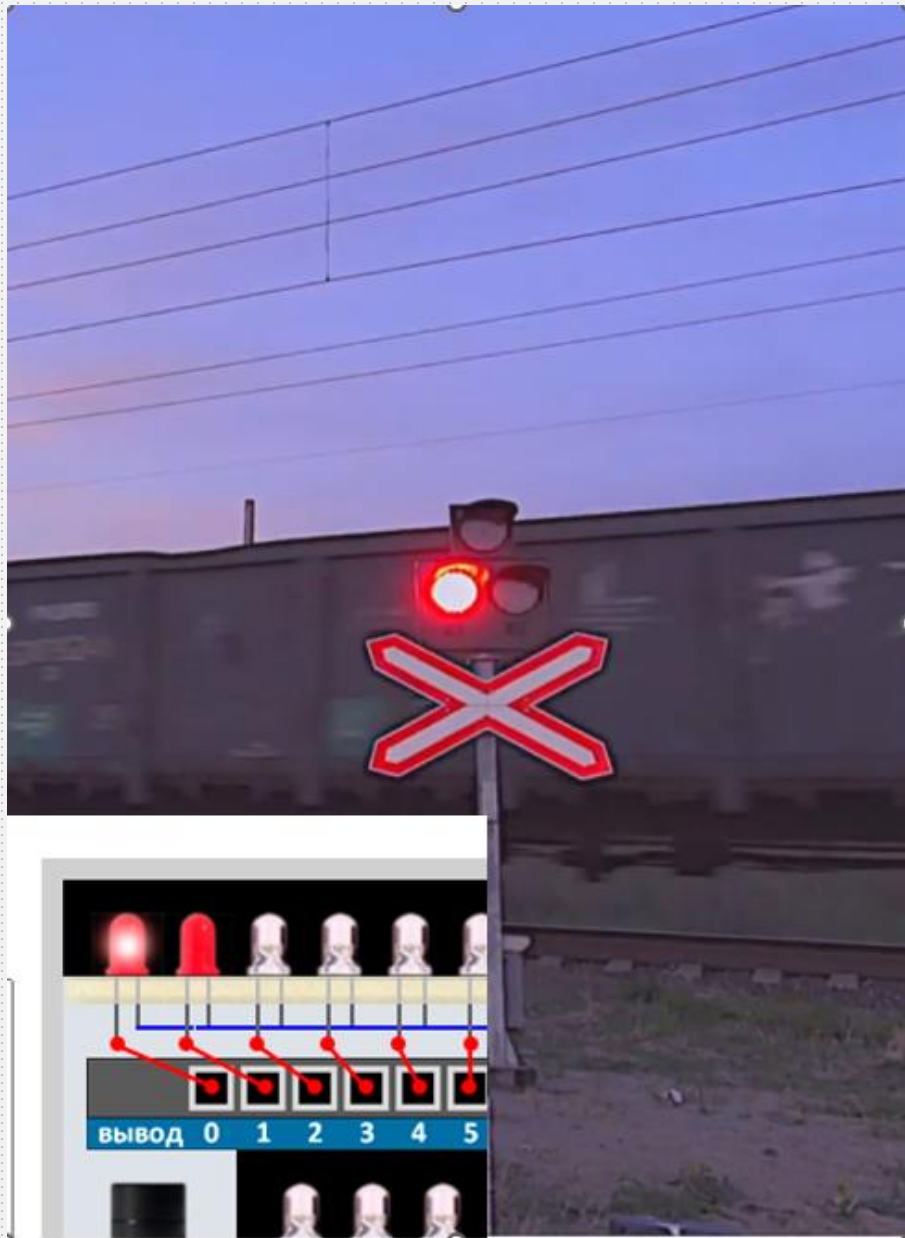
\* ждать [.....]

**ждать** – команда времени  
измеряется в мс, предназначена  
для изменения действий

1 сек = 1000 мс







# Алгоритм работы светофора для виртуального робота

1

2

3

4

5

.....

$pin[0]=HIGH$   $pin[0]=LOW$   
*включен* *выключен*

*ждать(1000)*

$pin[1]=LOW$   $pin[1]=HIGH$   
*выключен* *включен*

# Алгоритм работы дорожного светофора

