

Постройте робота



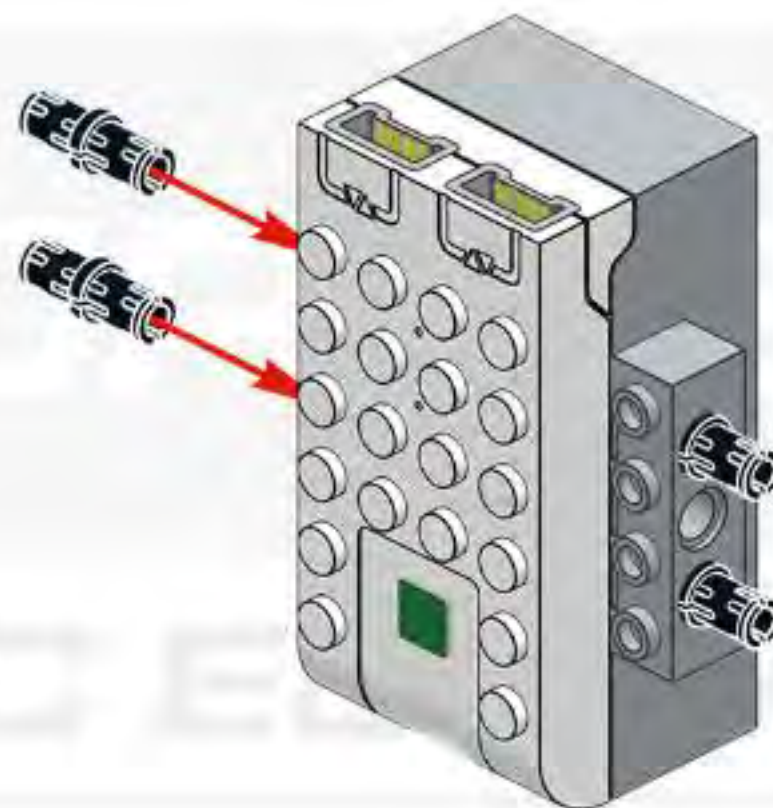
Перейти к первой
странице инструкции

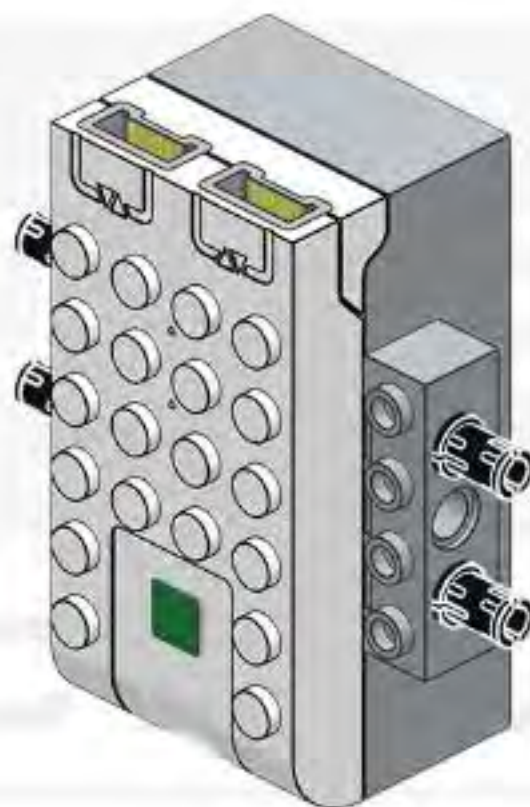
ROBORIS
ROBOTIC EDUCATION

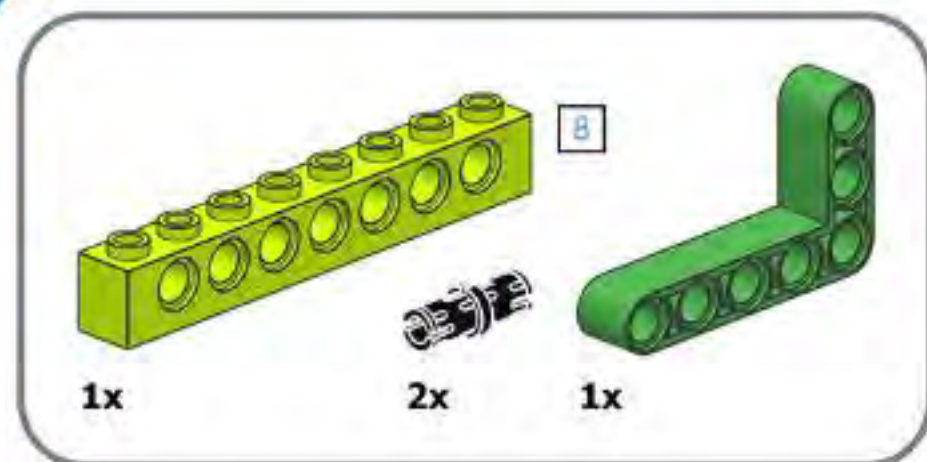




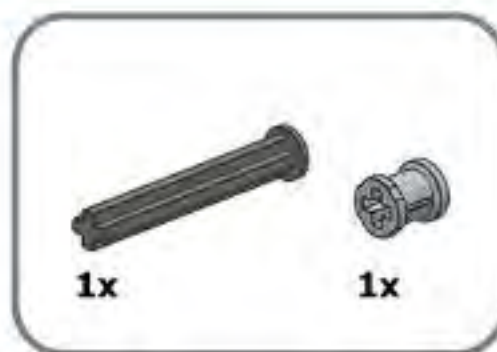
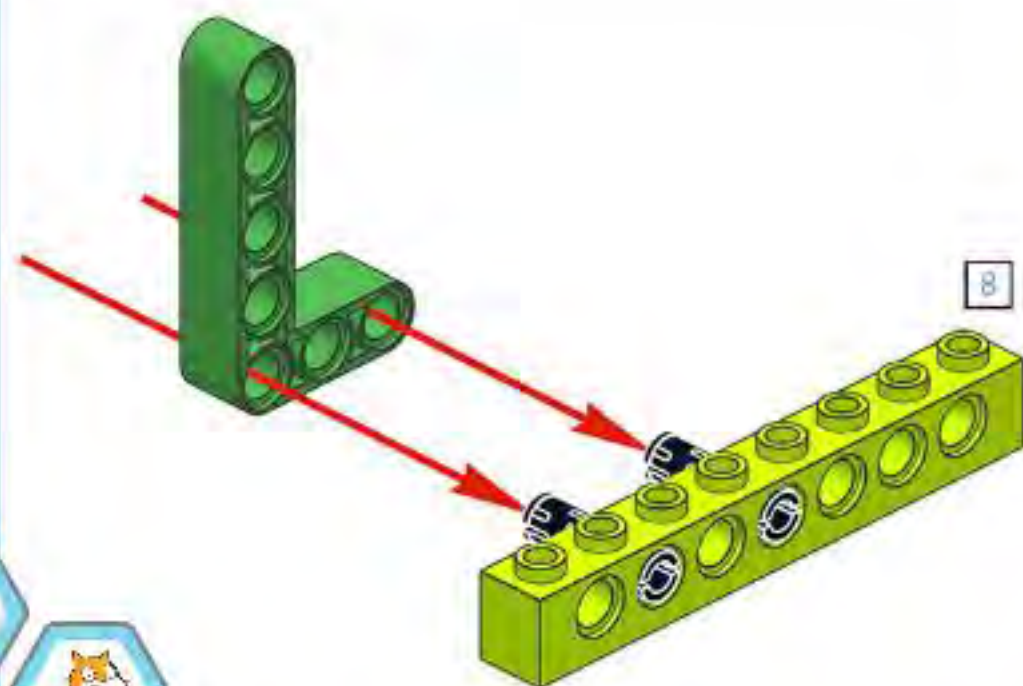
1



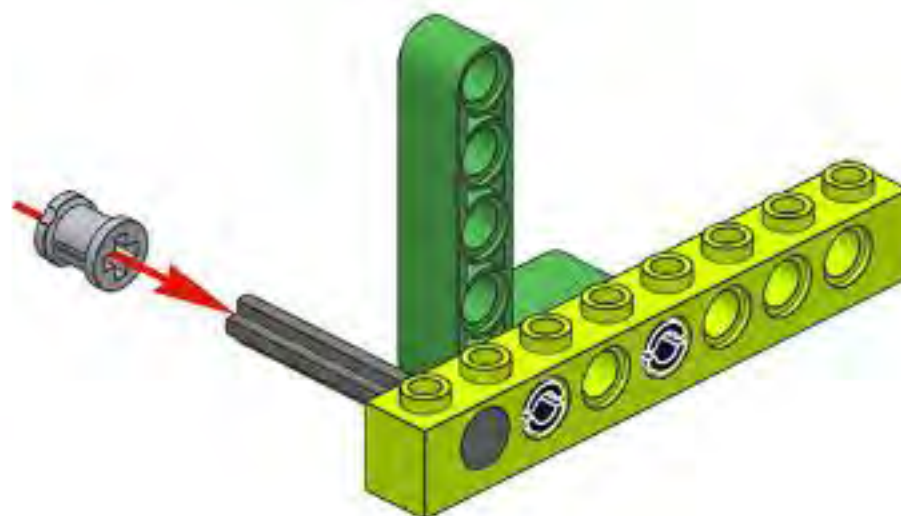




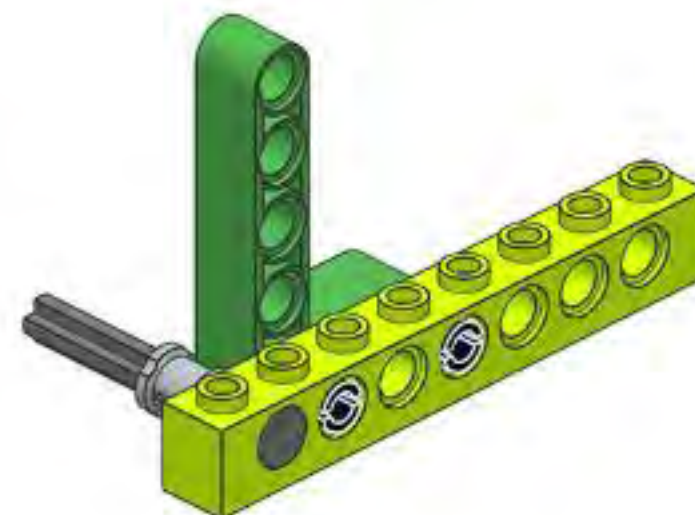
1

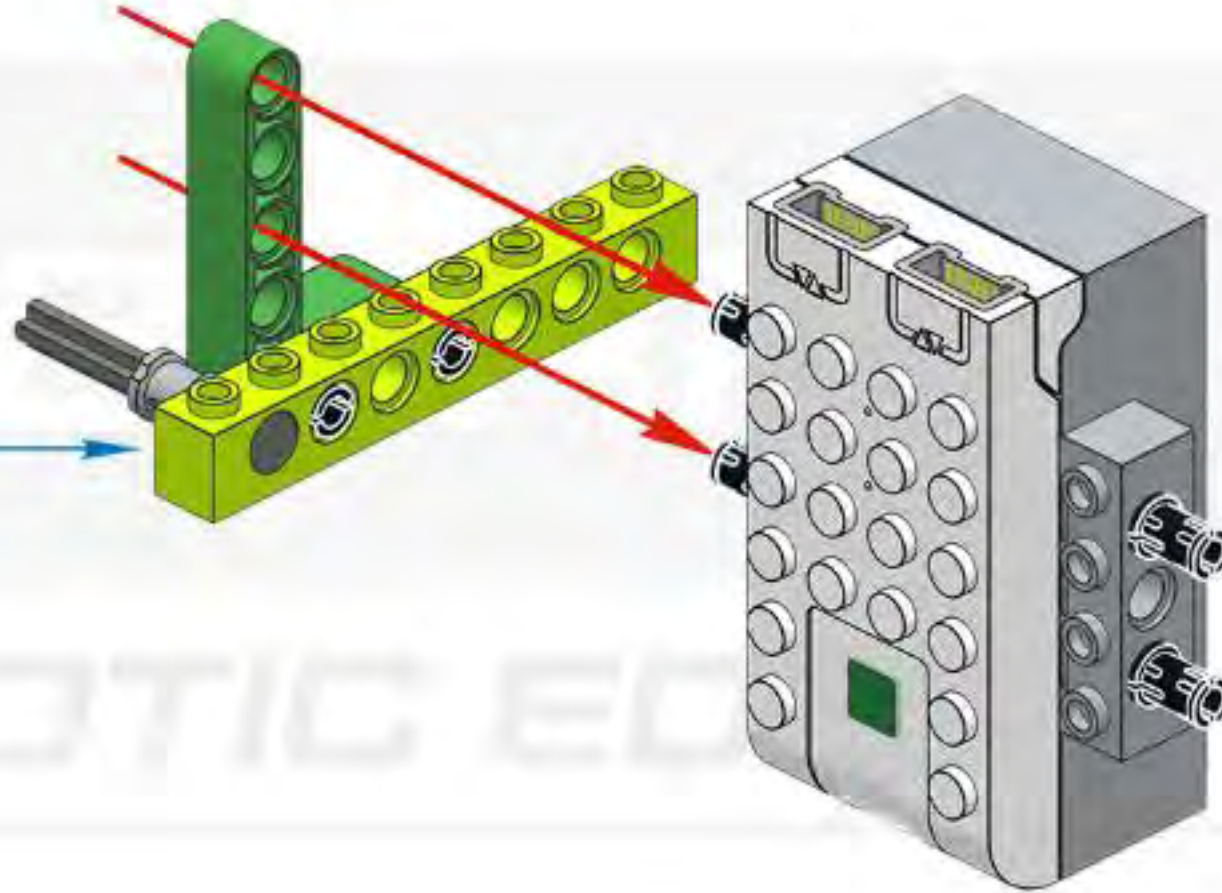


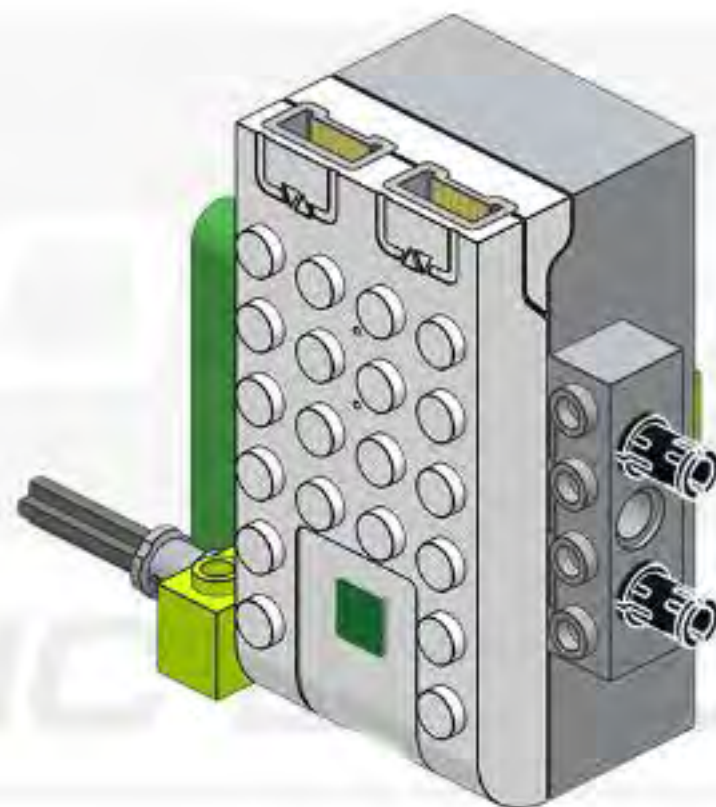
2

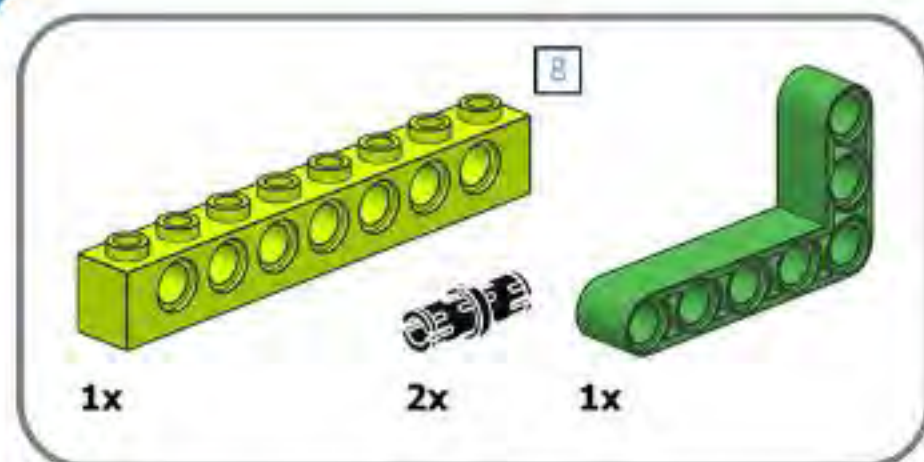


3

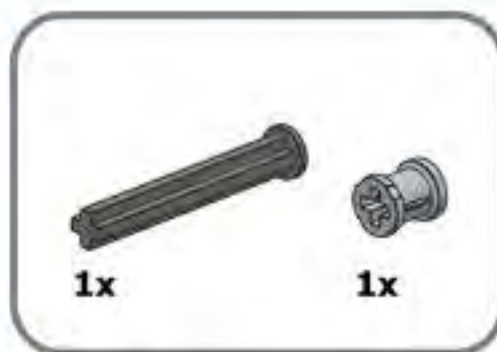
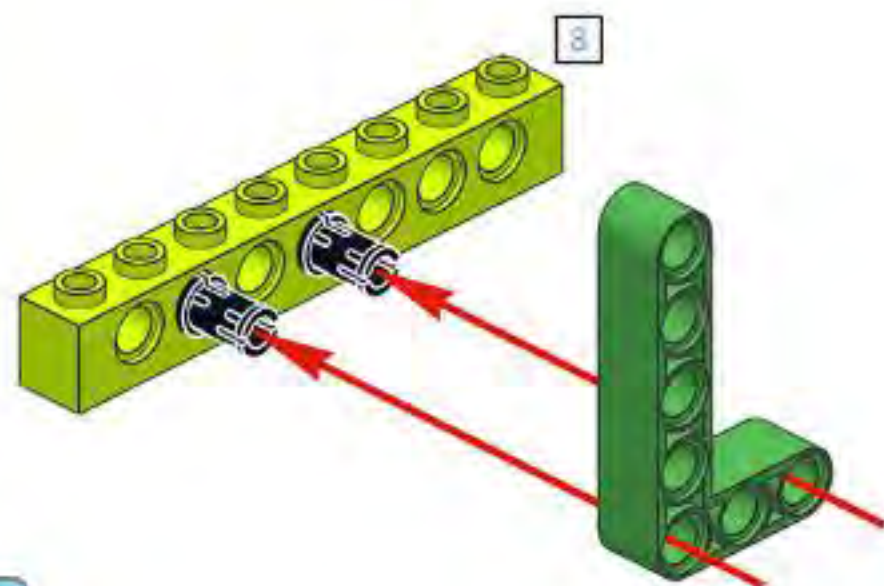




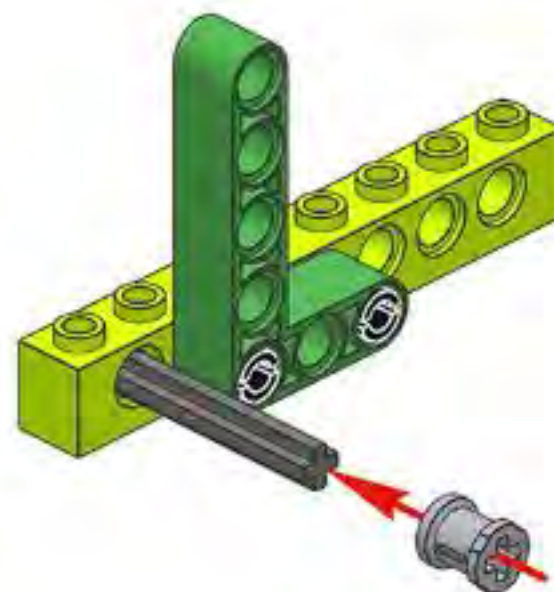




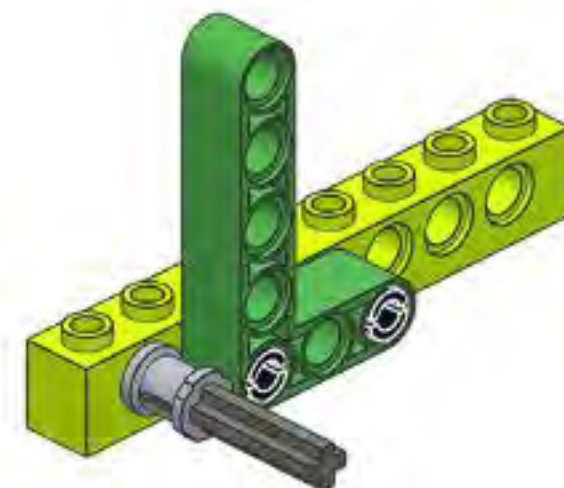
1

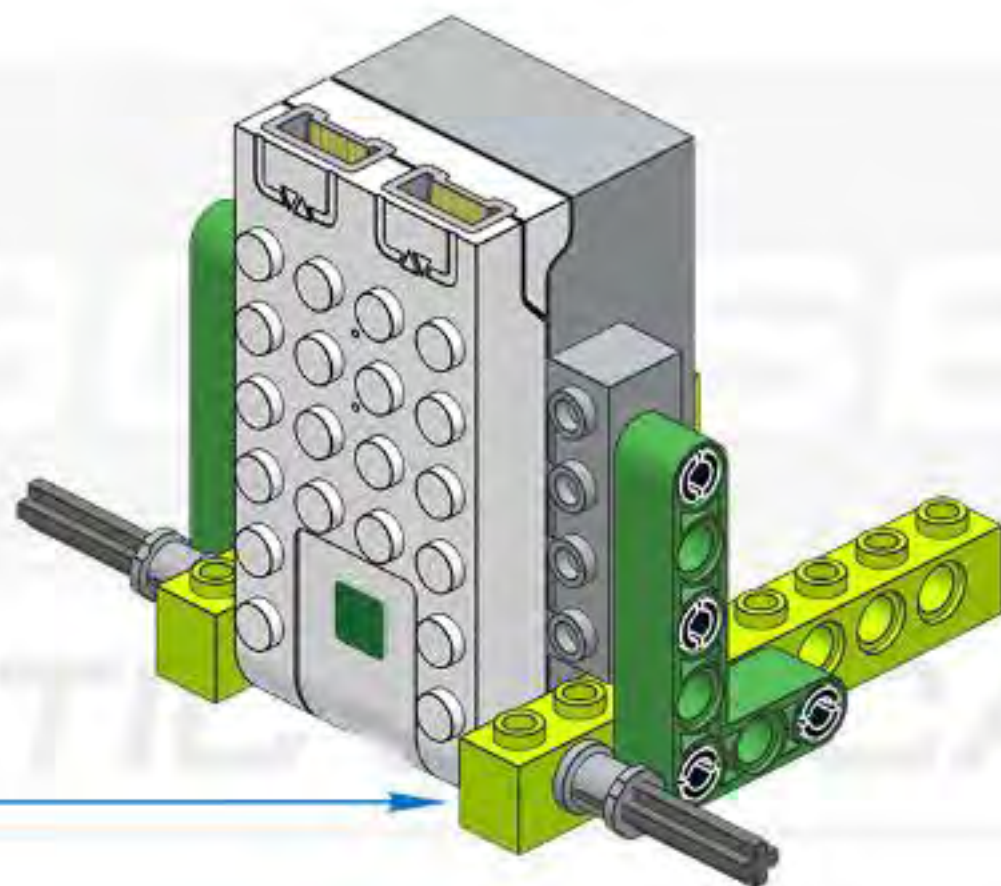


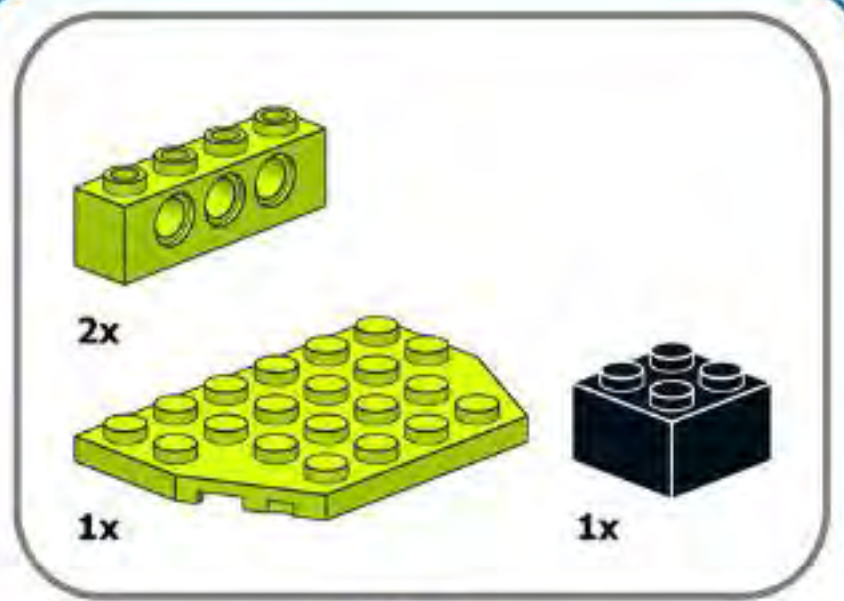
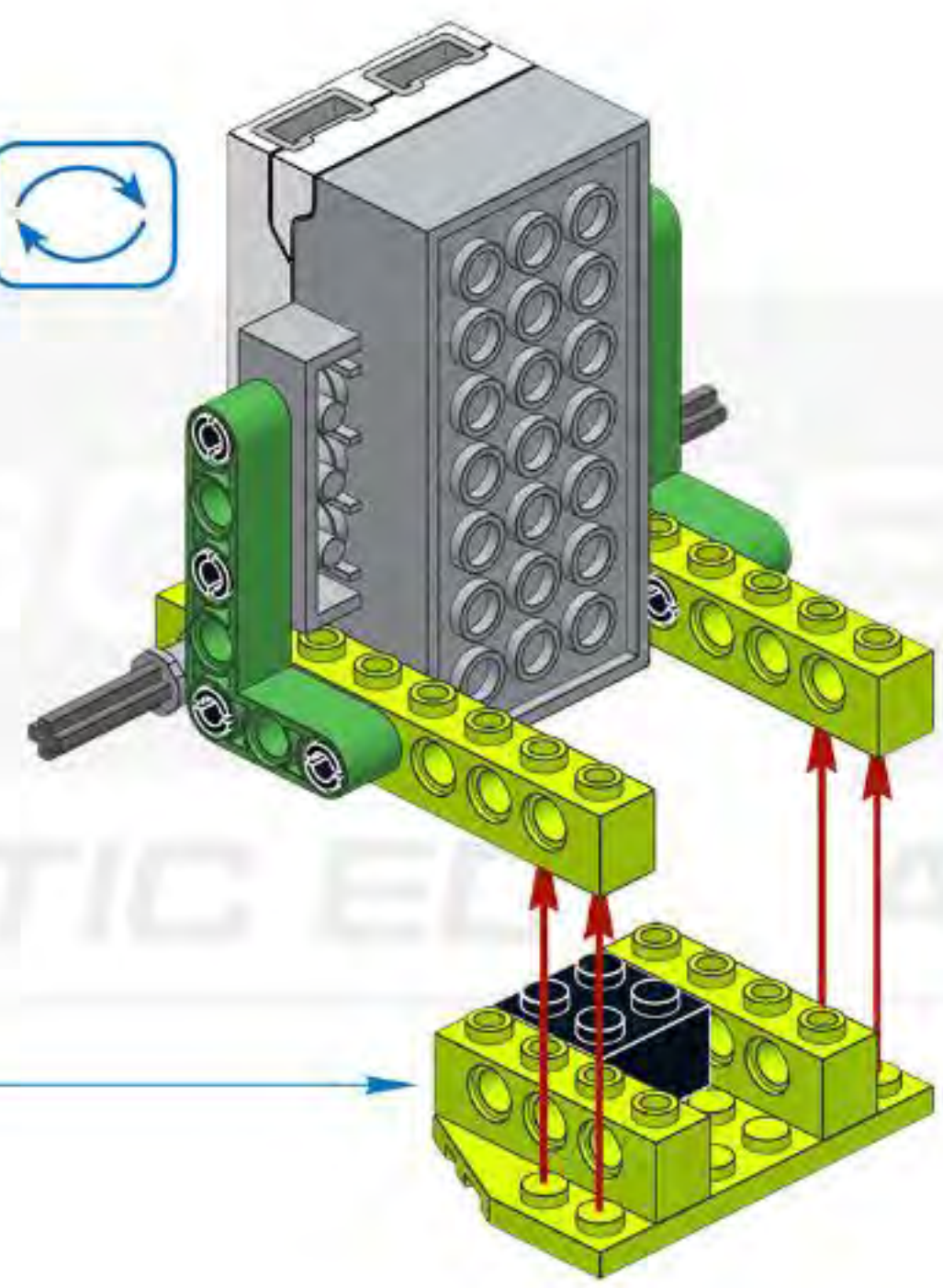
2



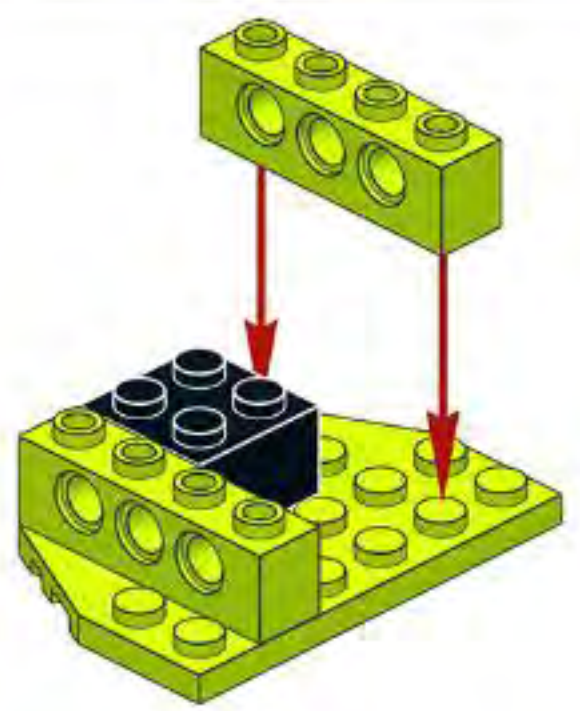
3



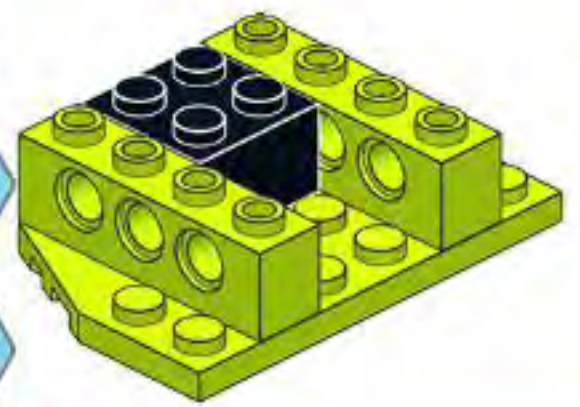




1



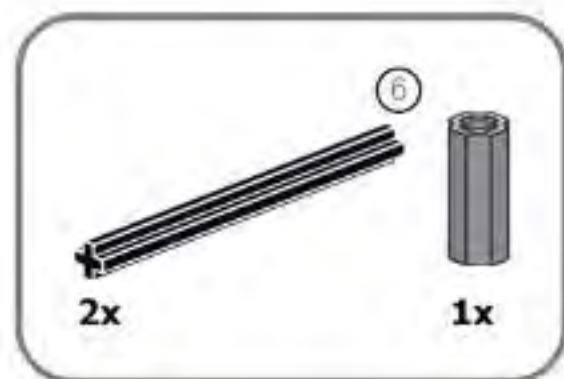
2



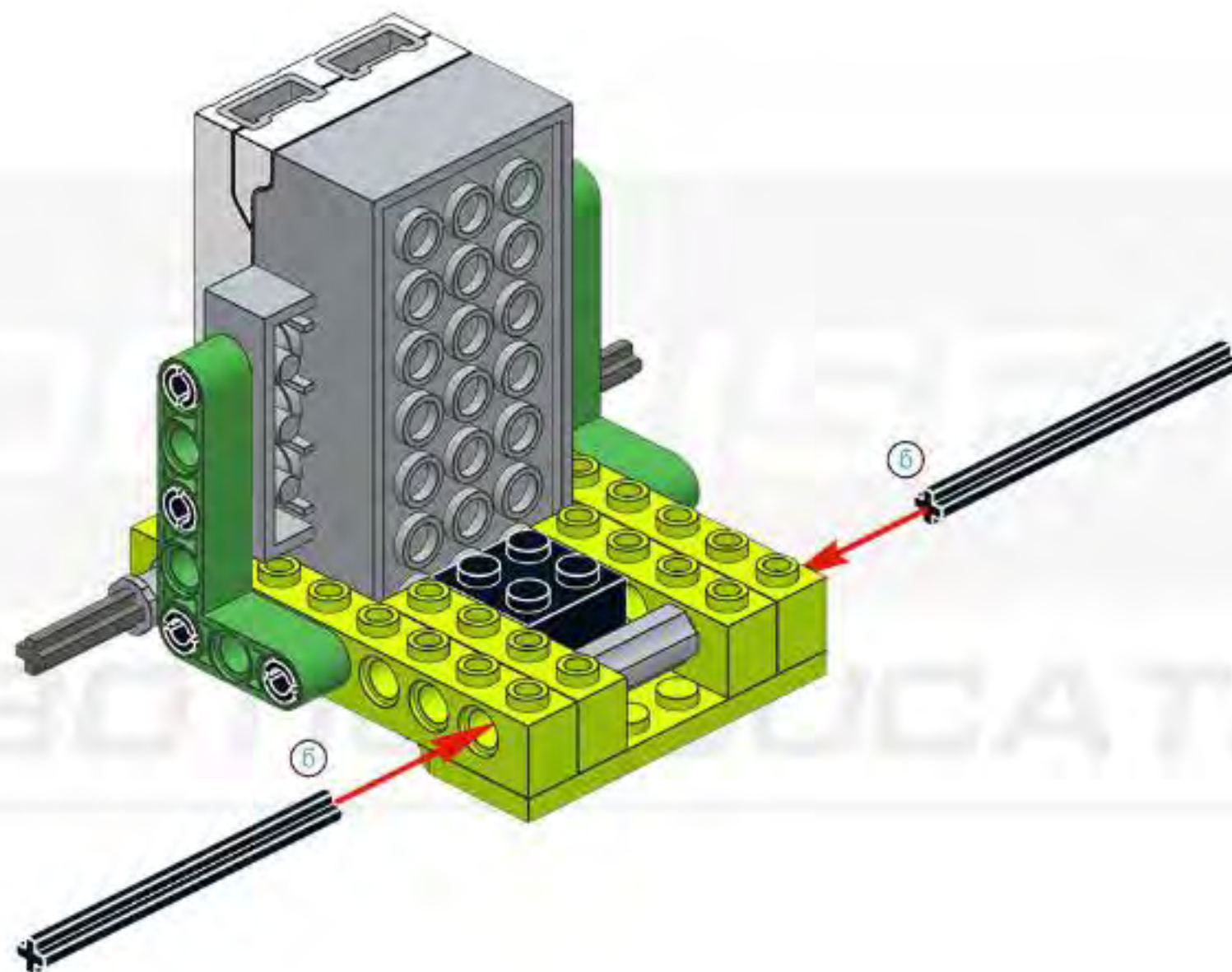
8/27

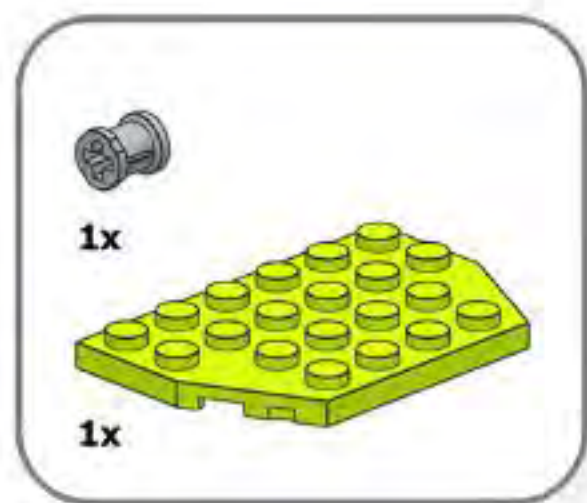
0

27

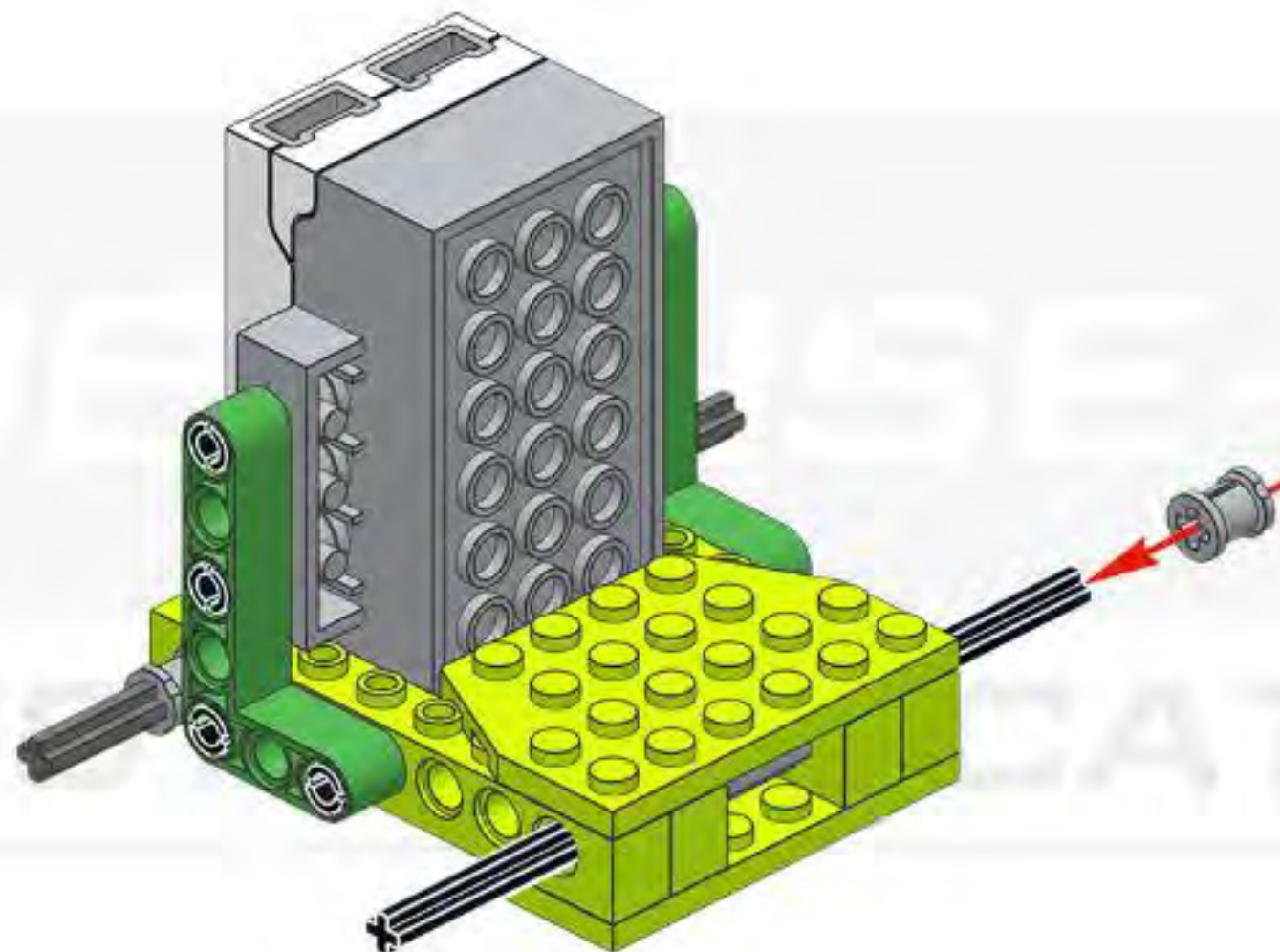


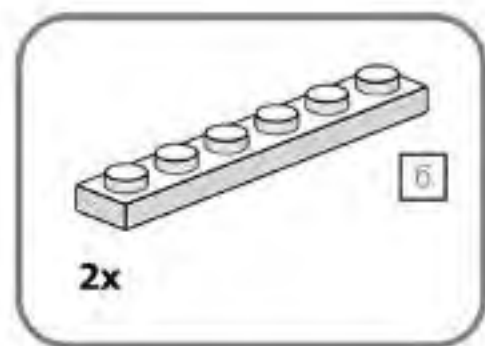
9



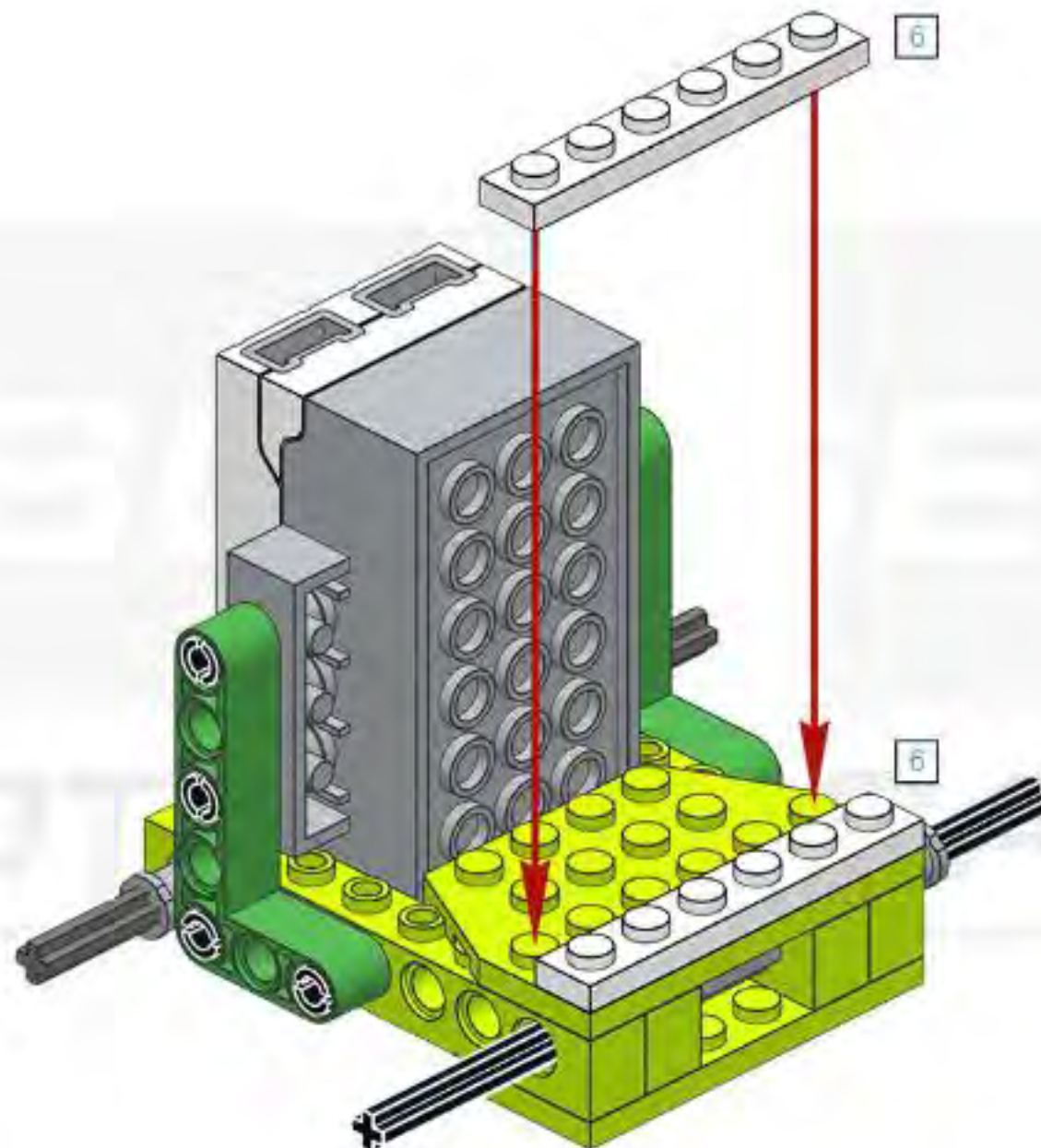


10



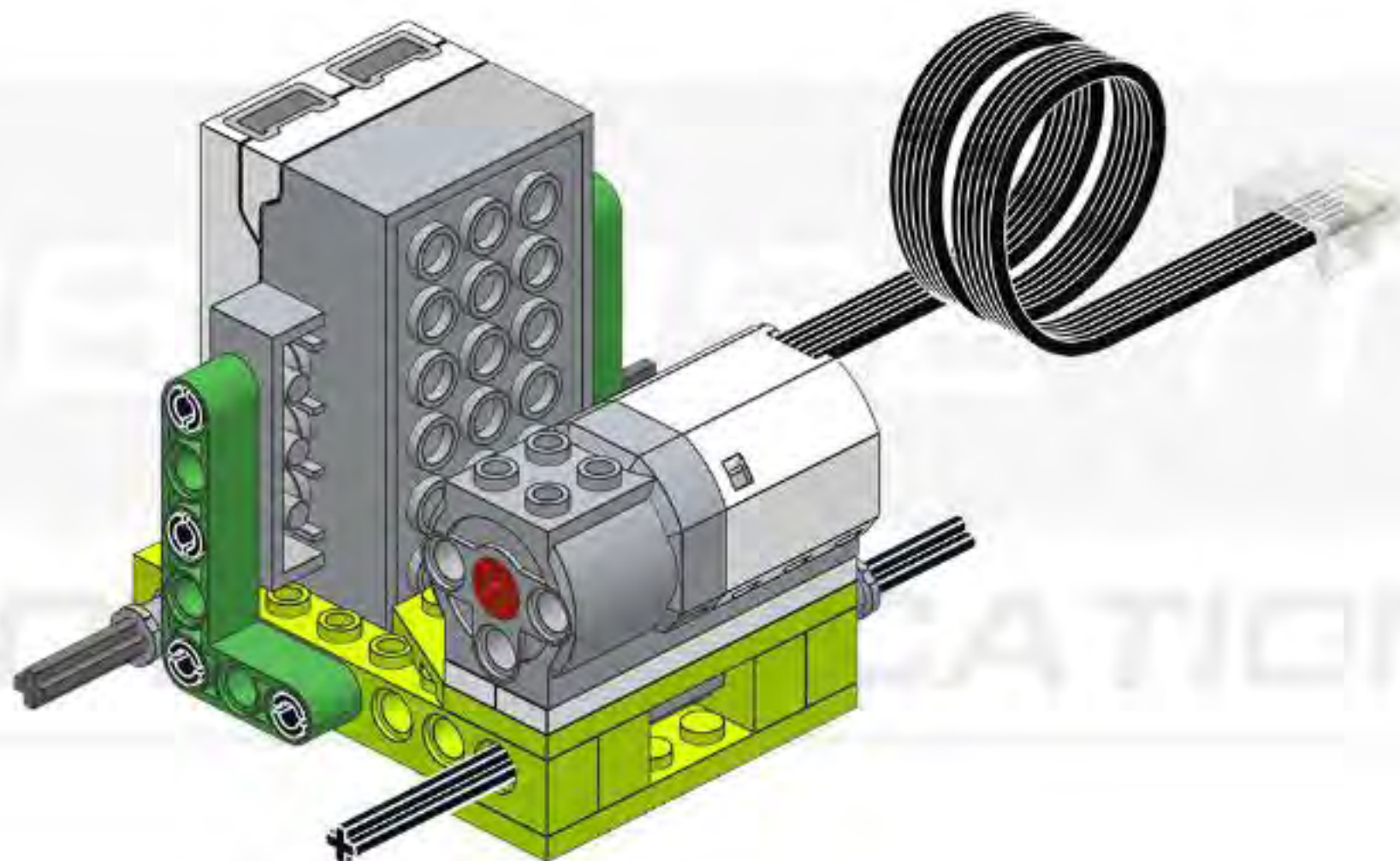


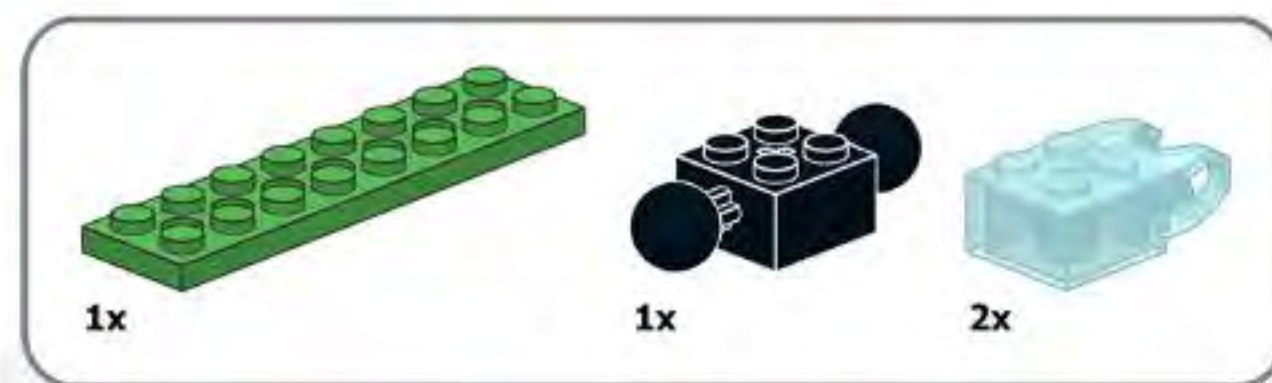
11



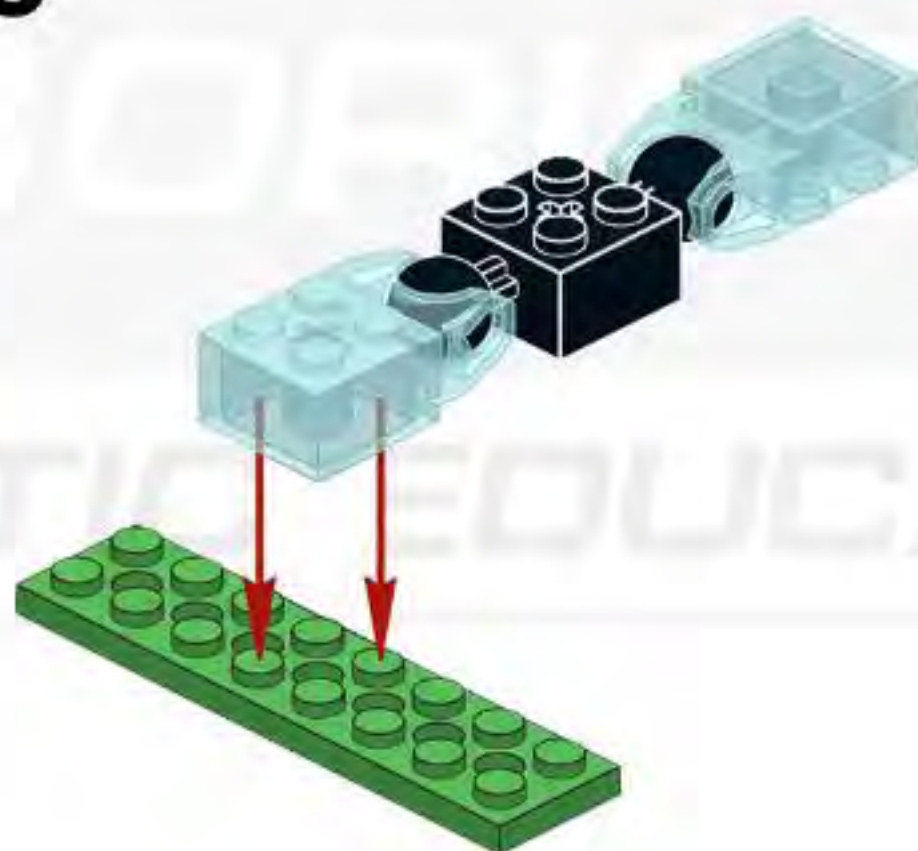


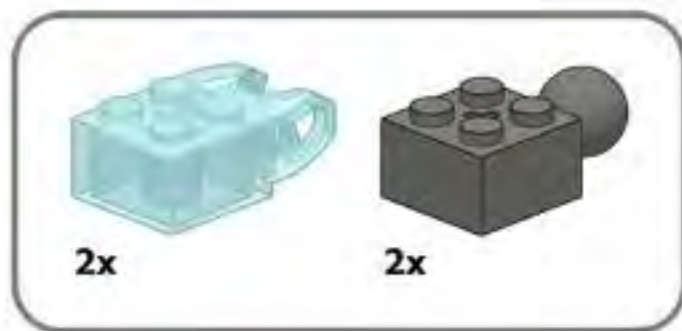
12



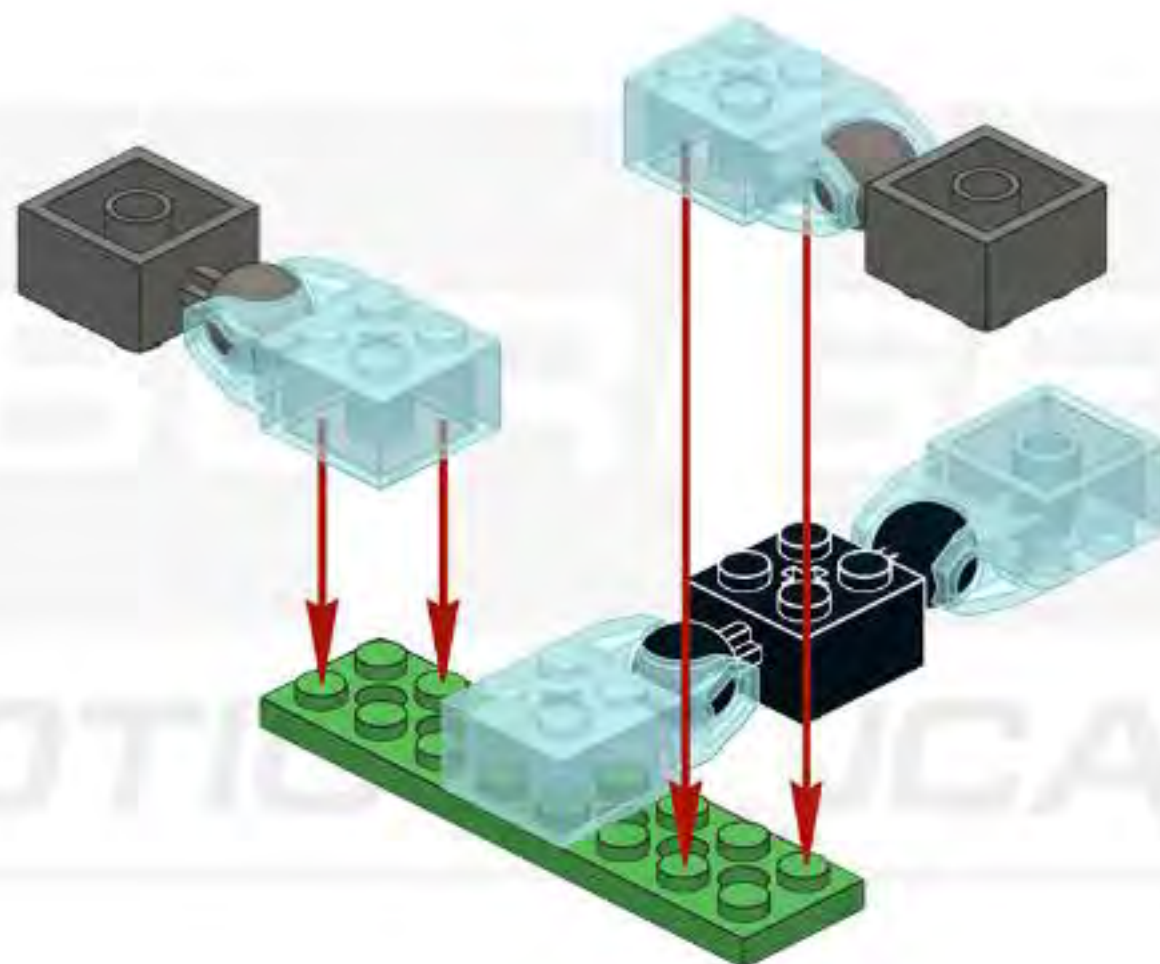


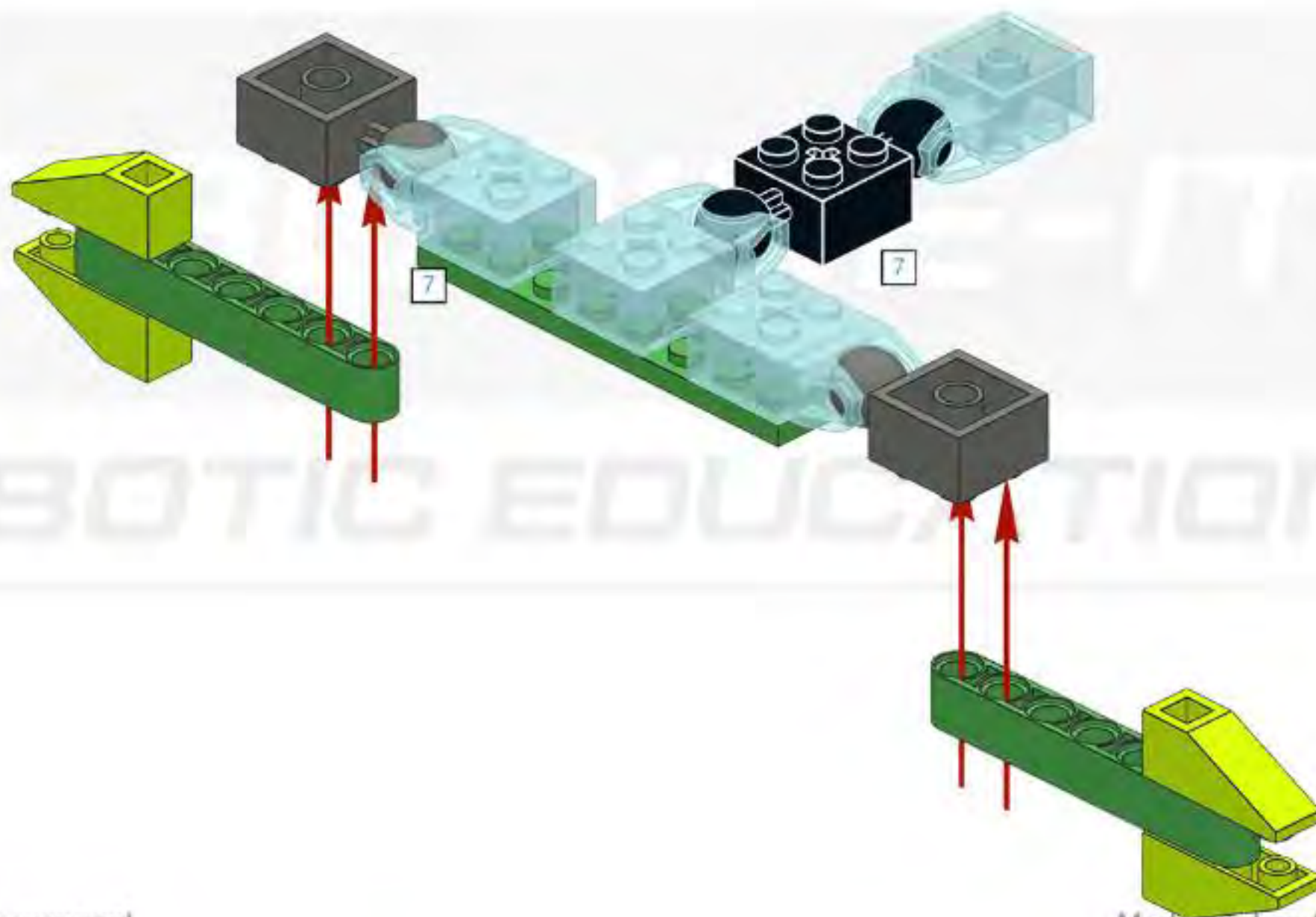
13

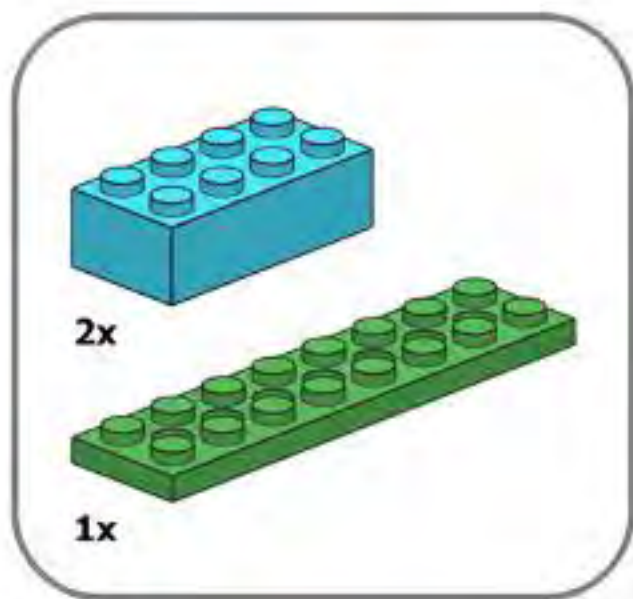




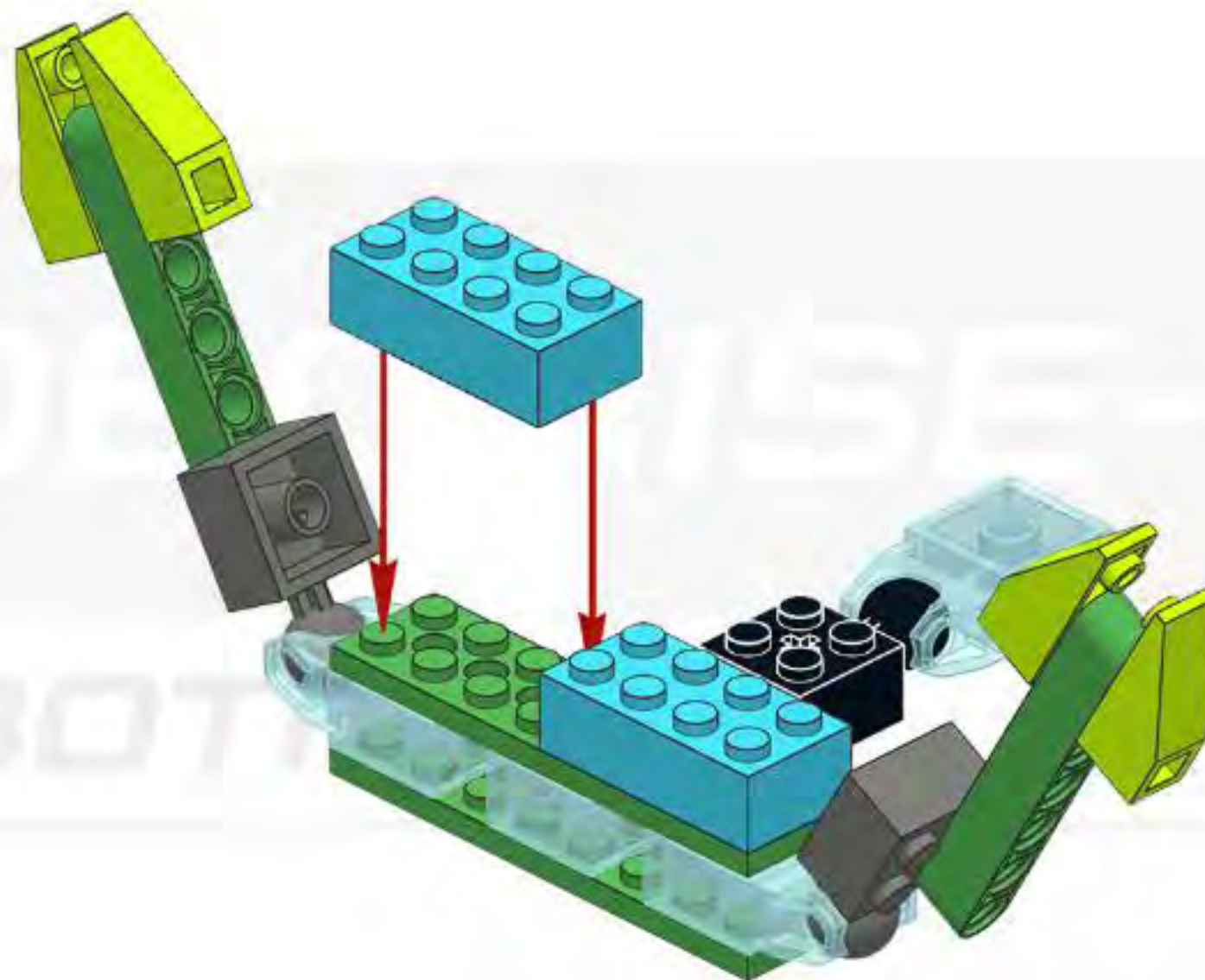
14

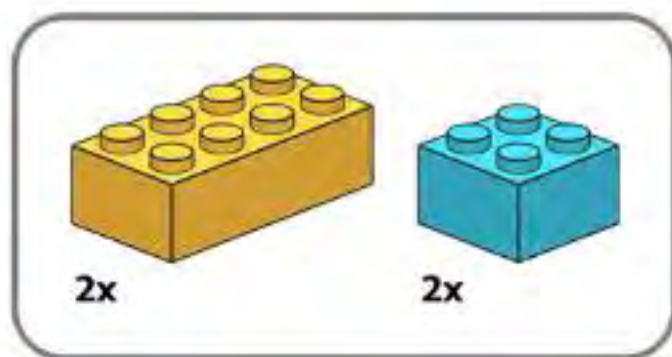




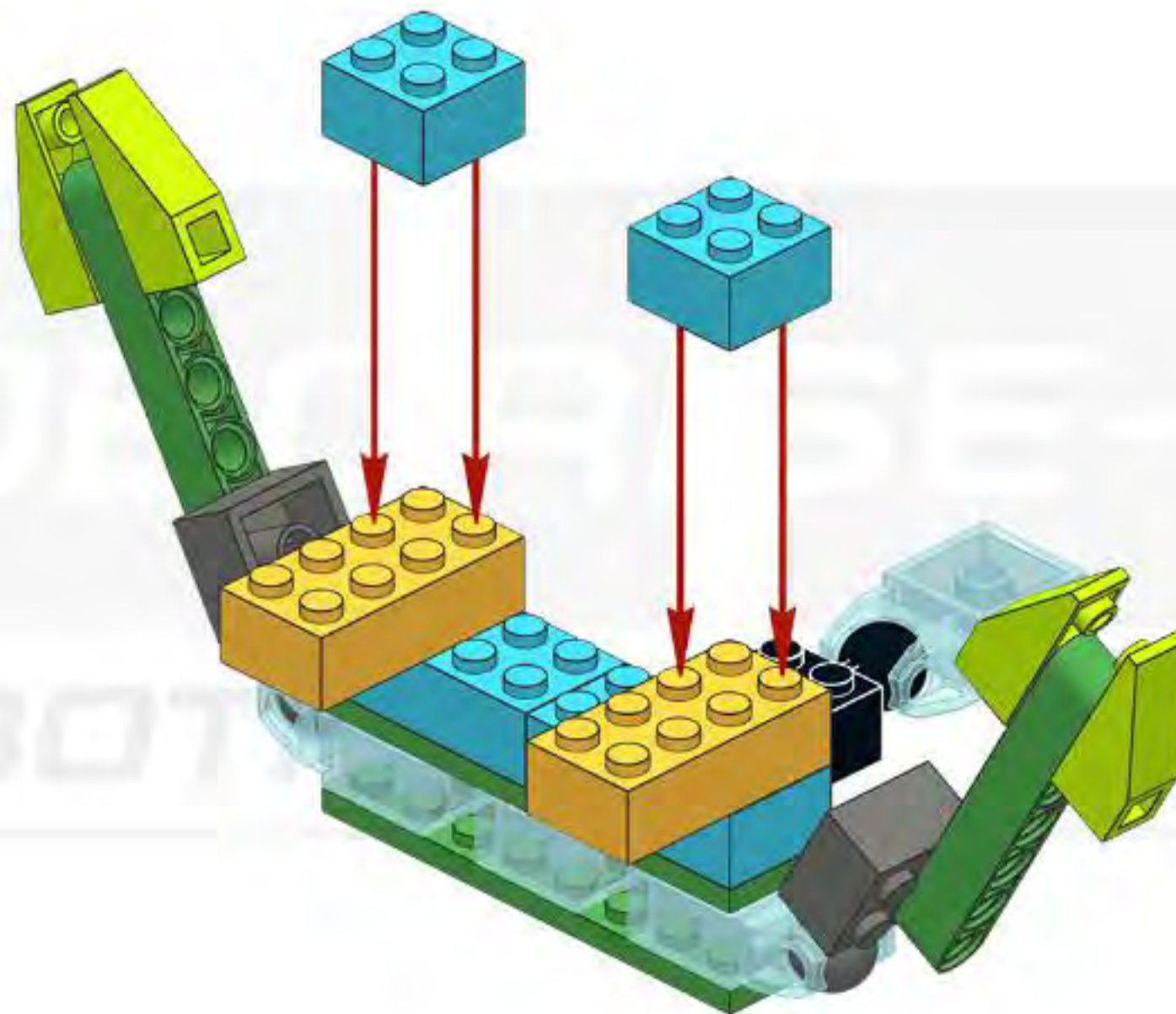


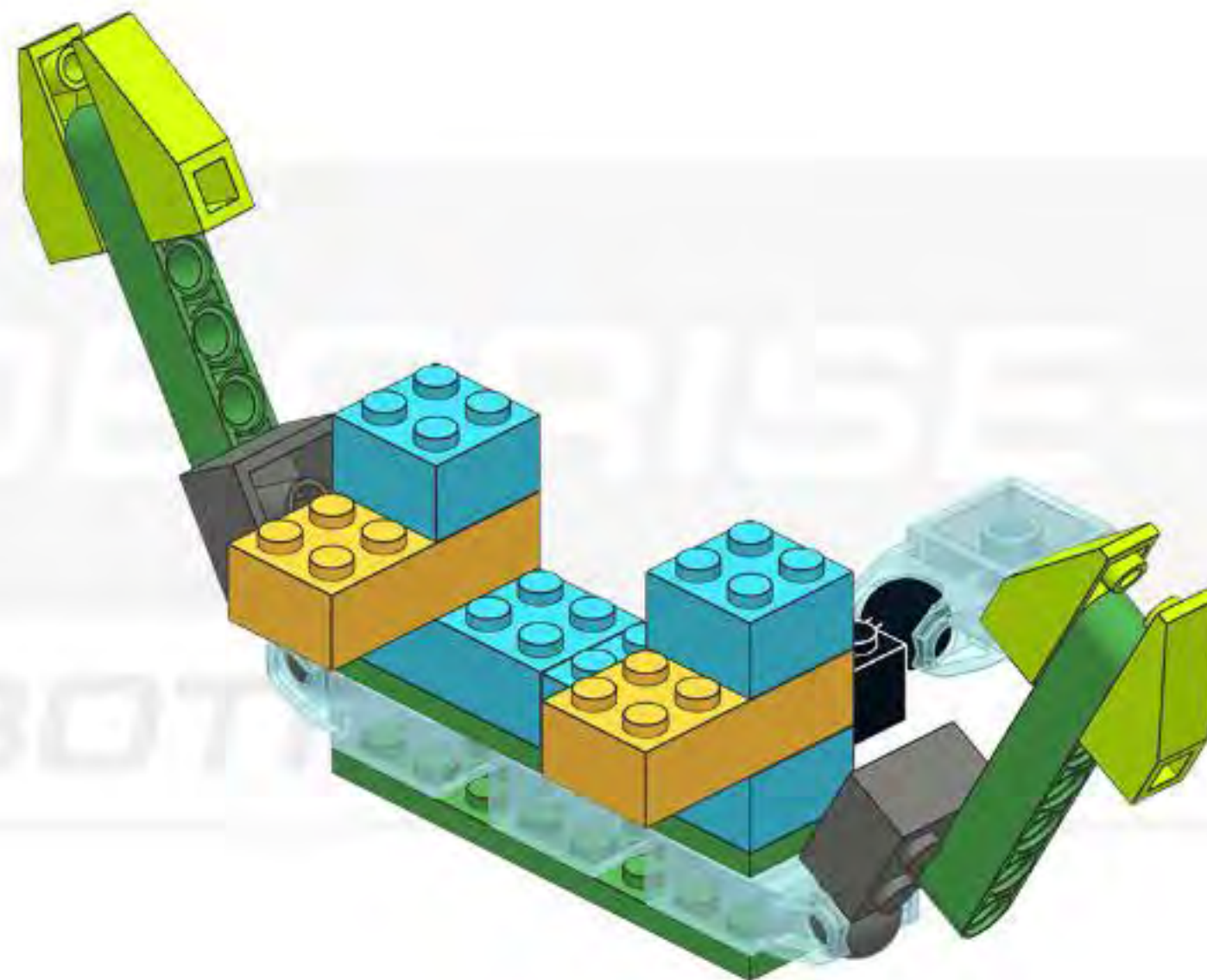
16

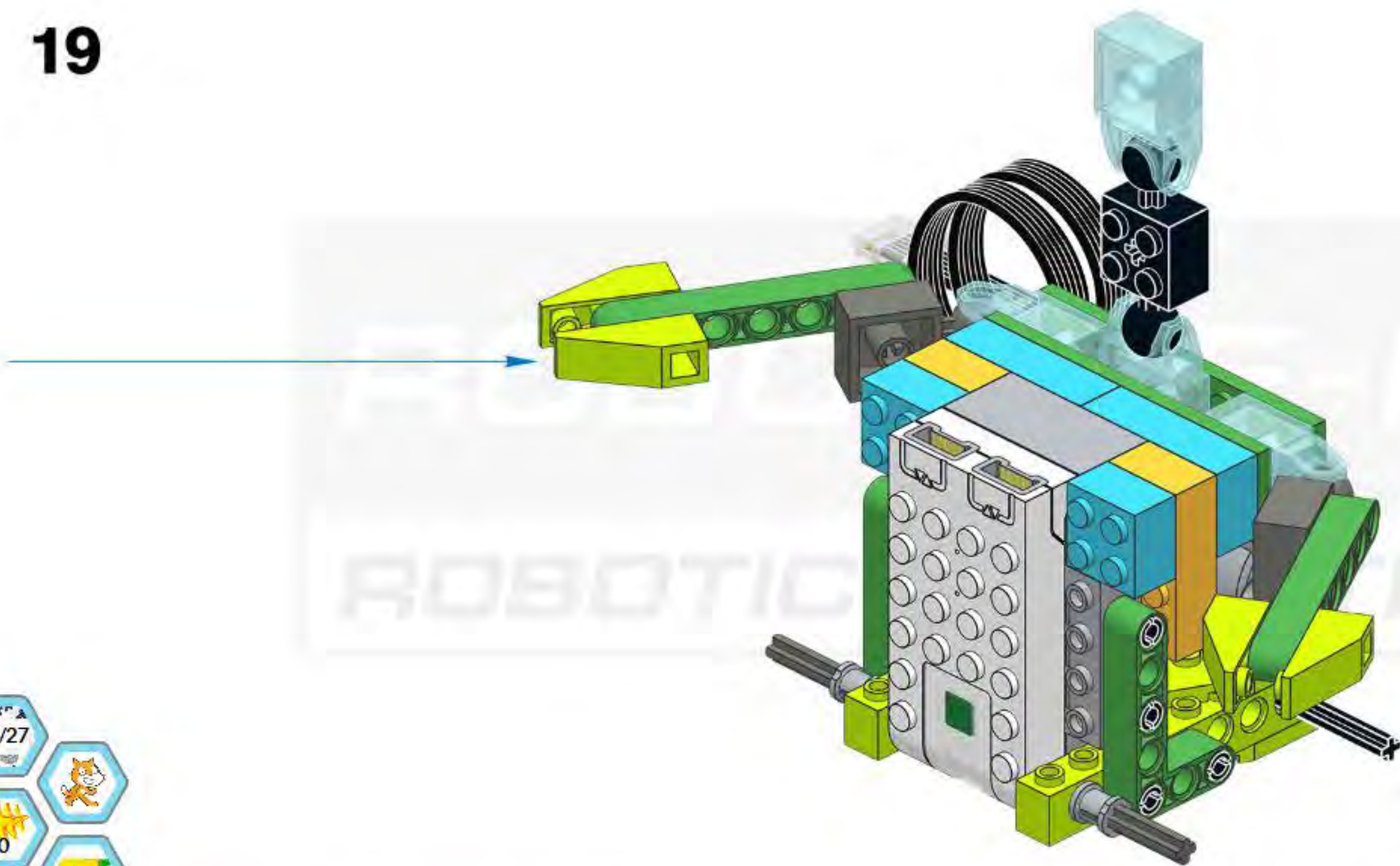


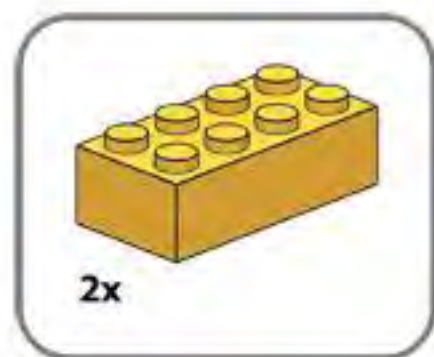


17

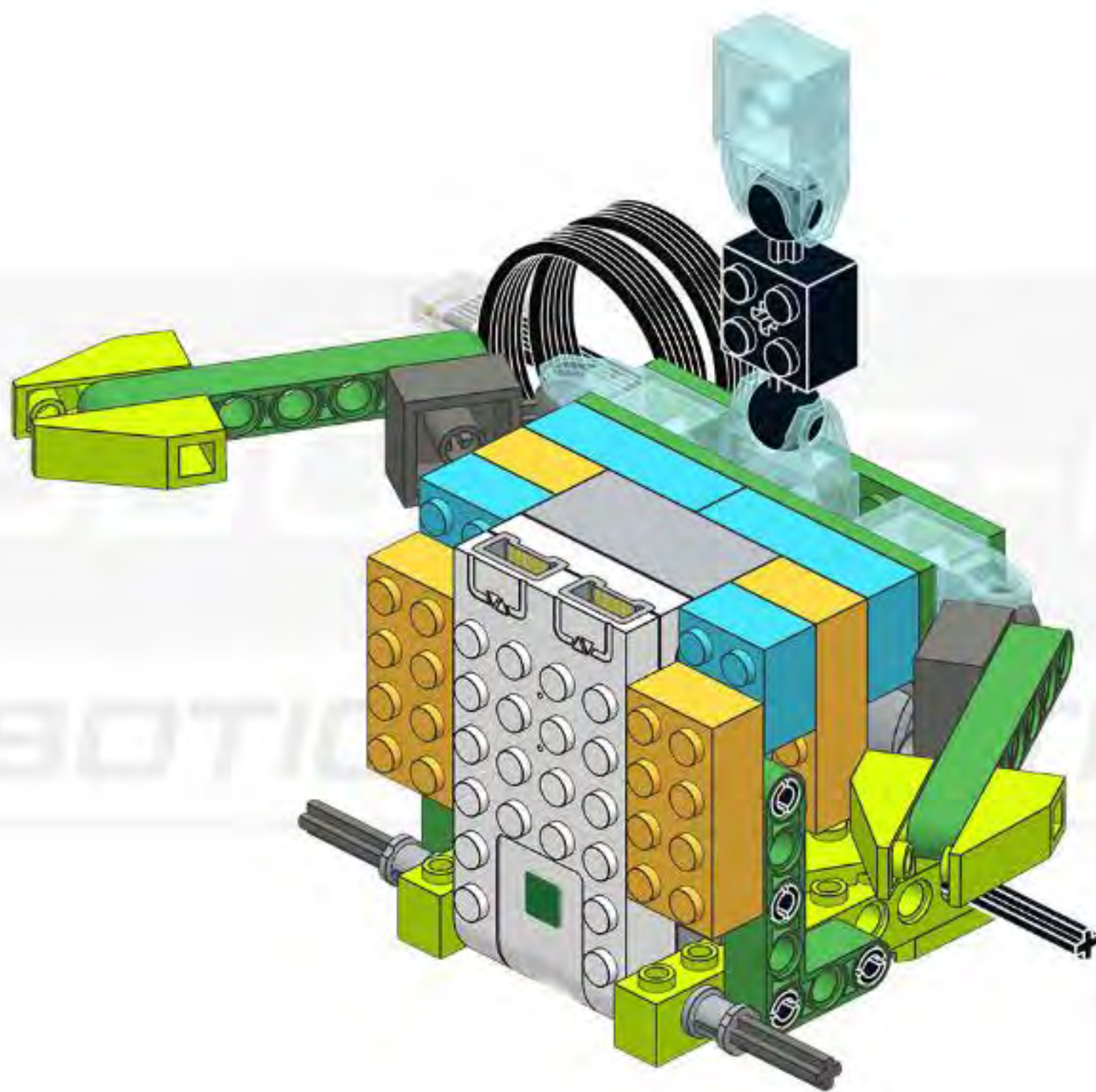


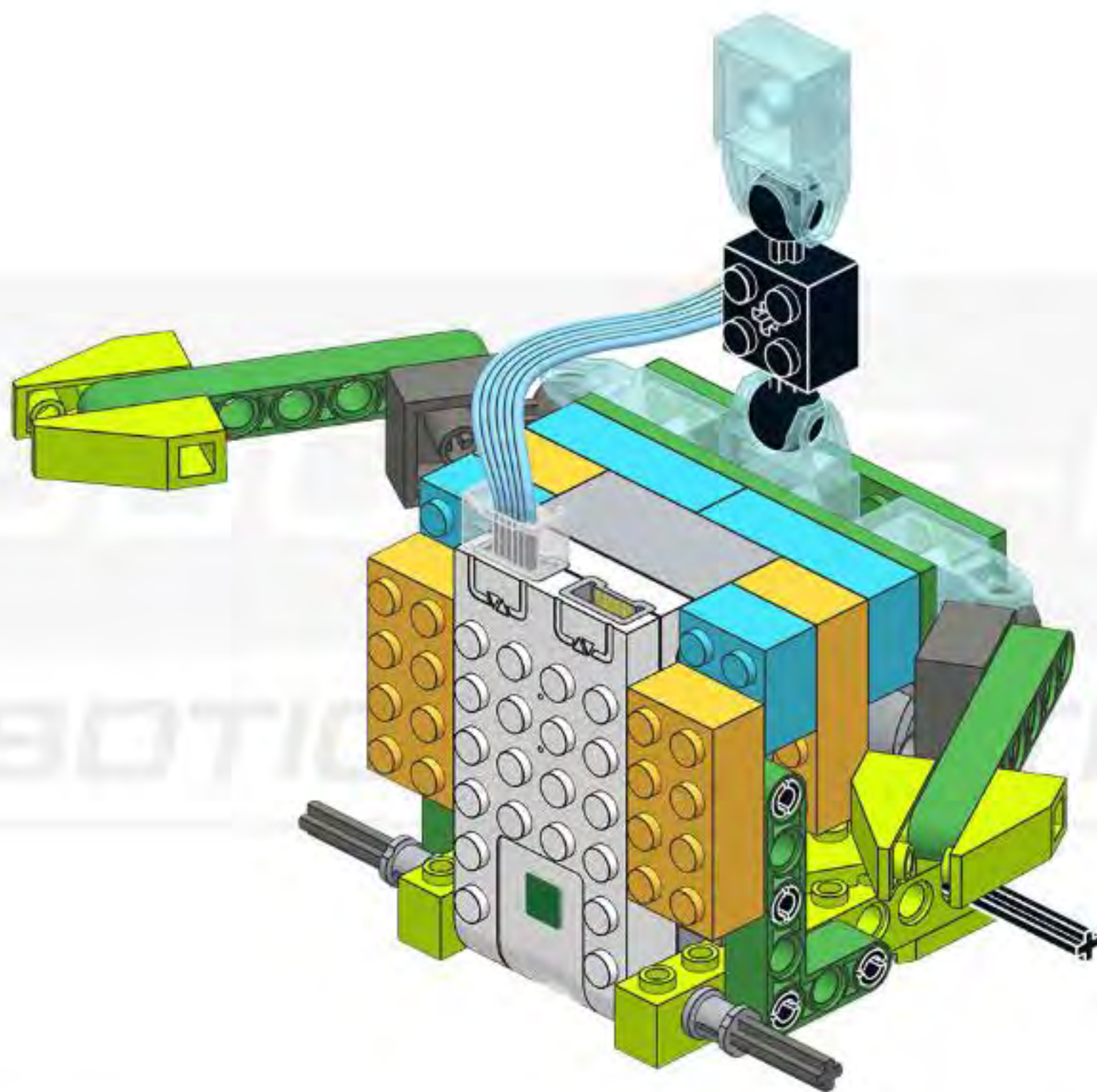


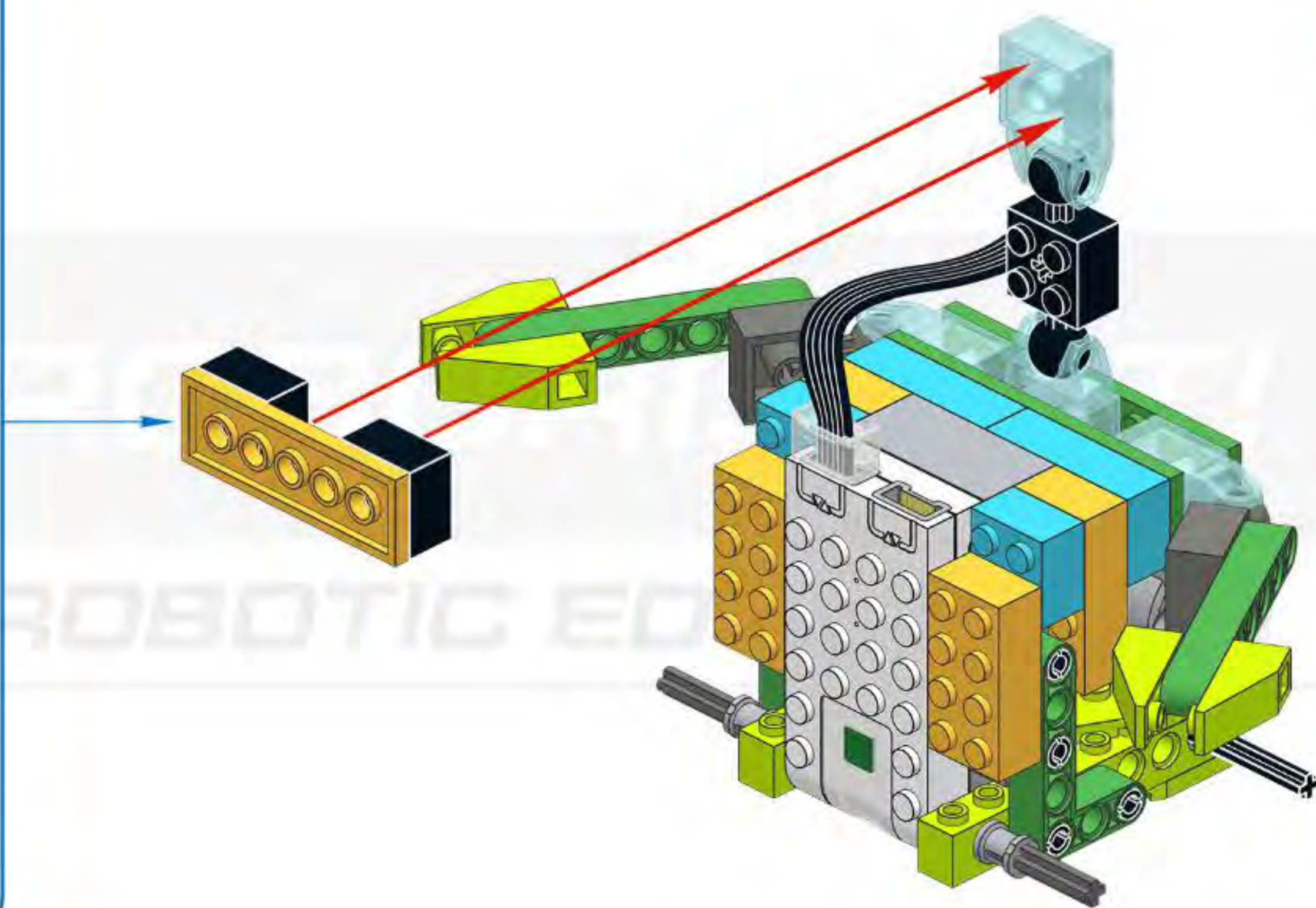
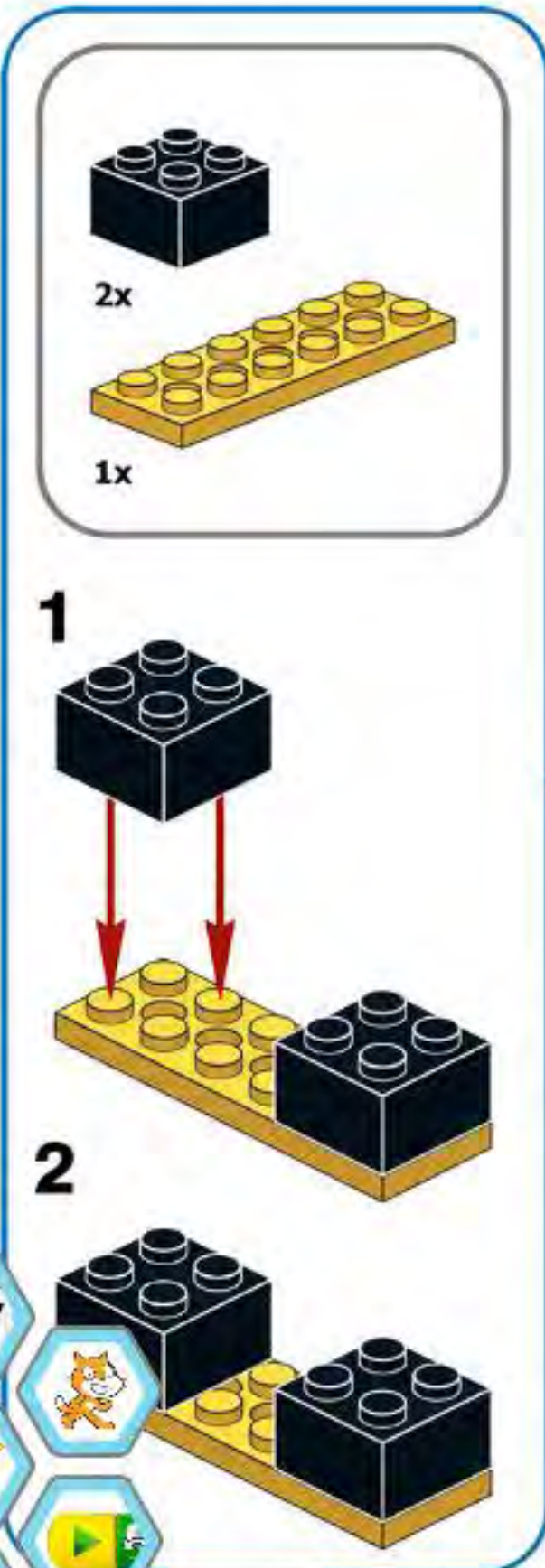


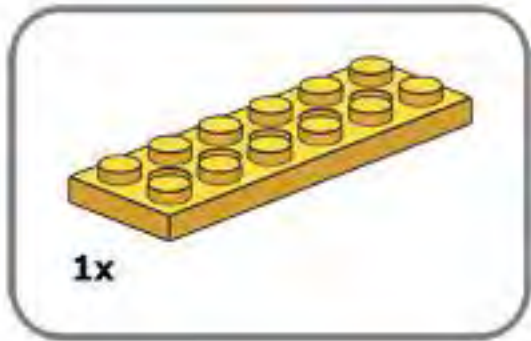


20

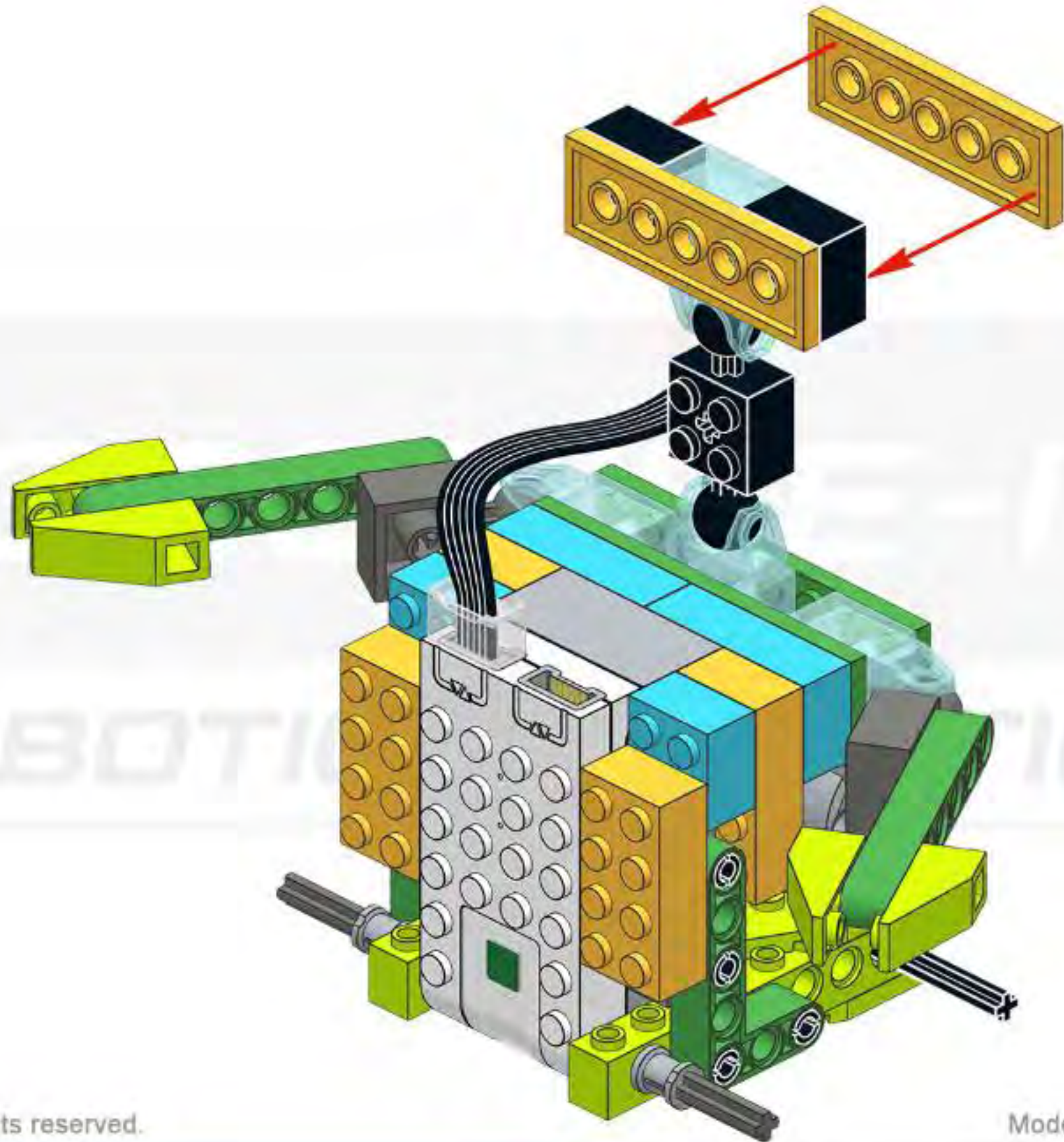








23



23/27

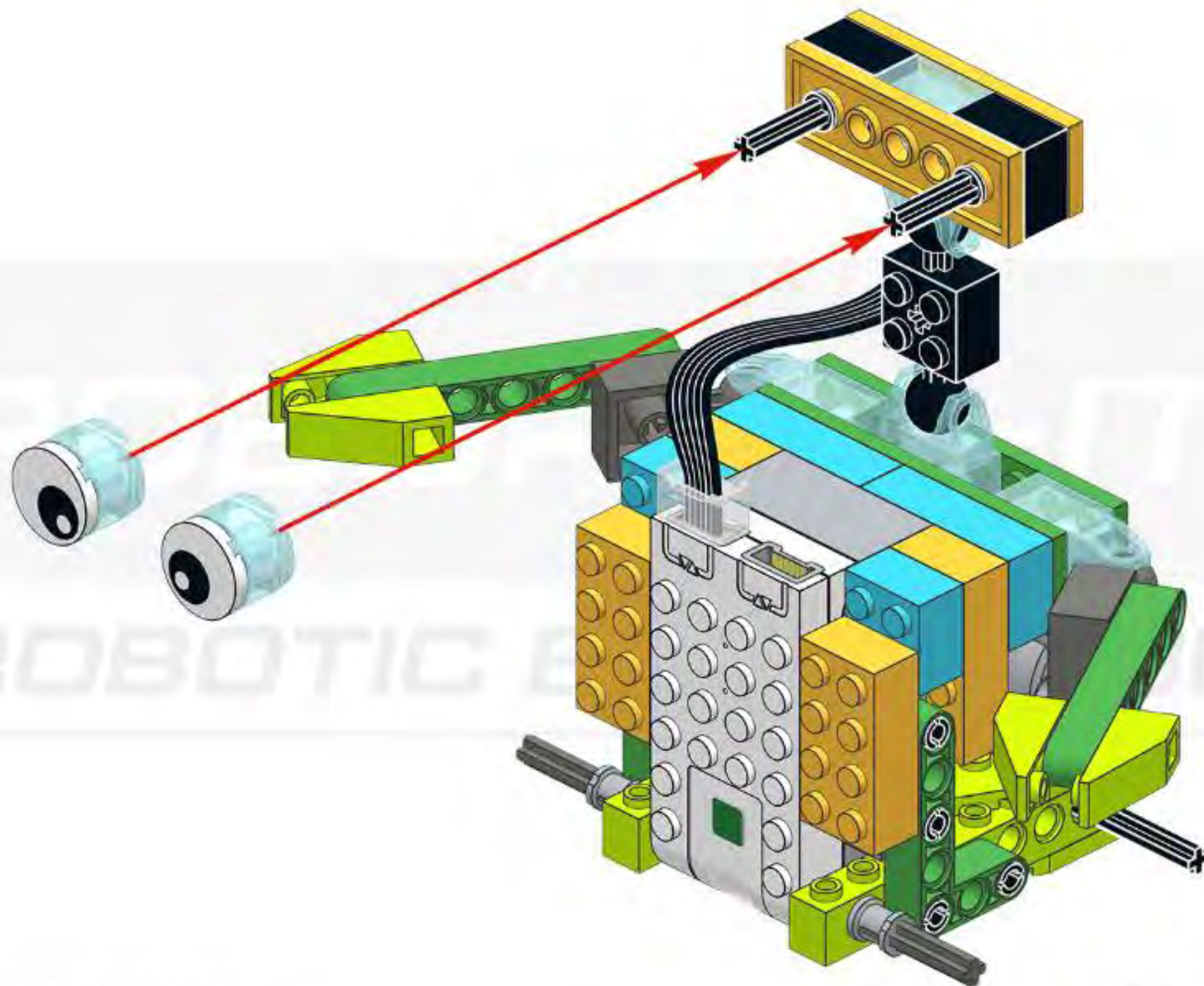
0

42



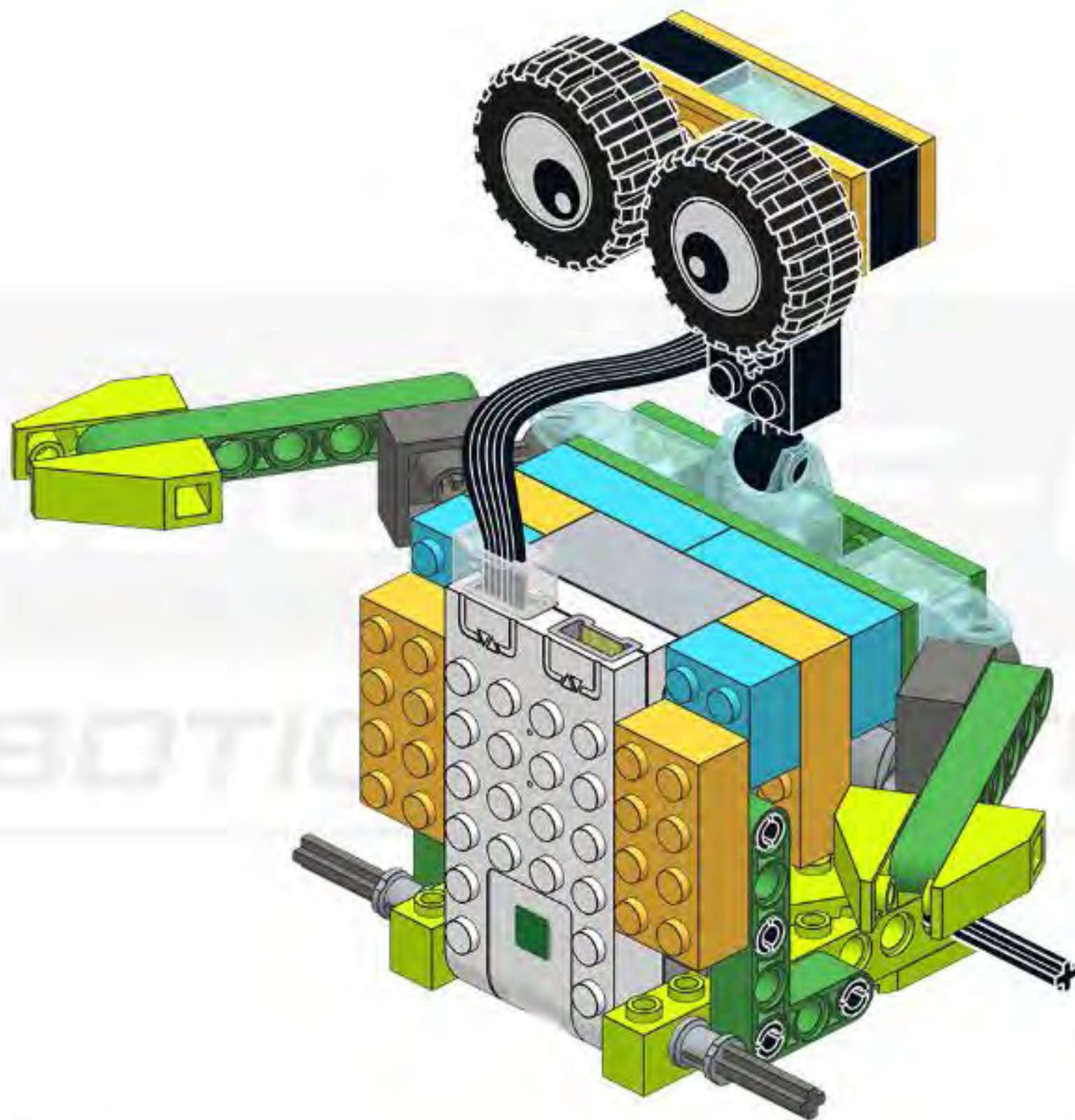


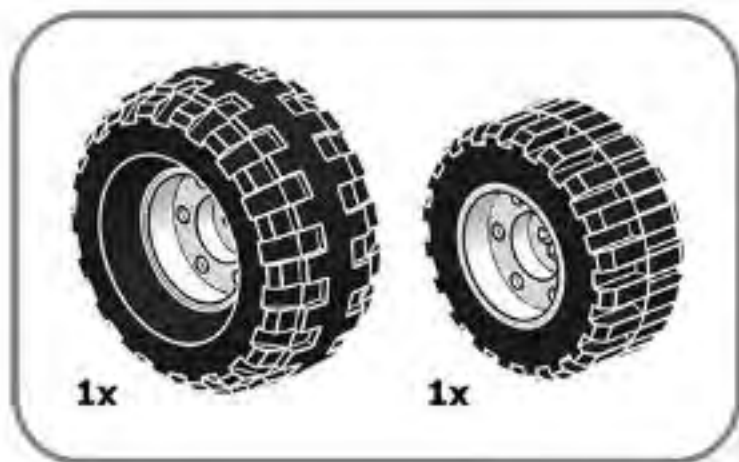
24





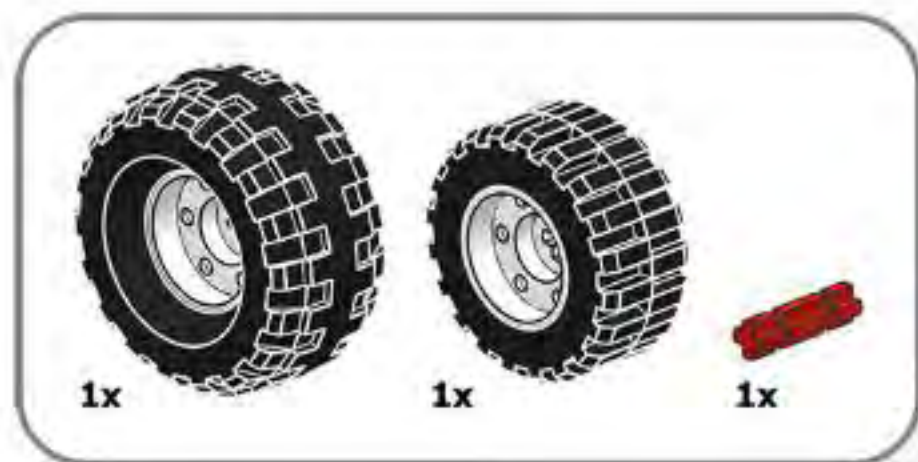
25



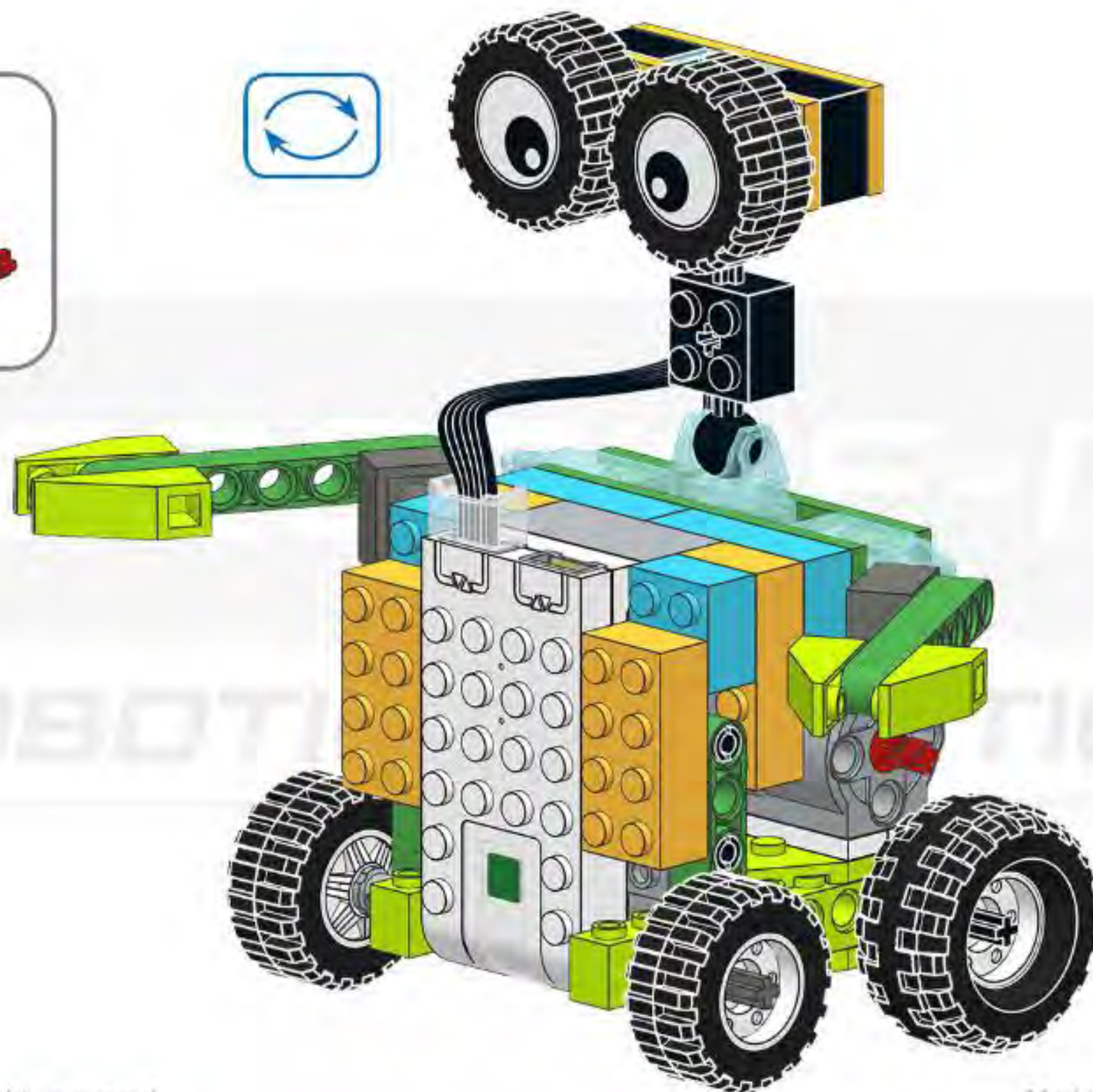


26





27





Расширенная версия



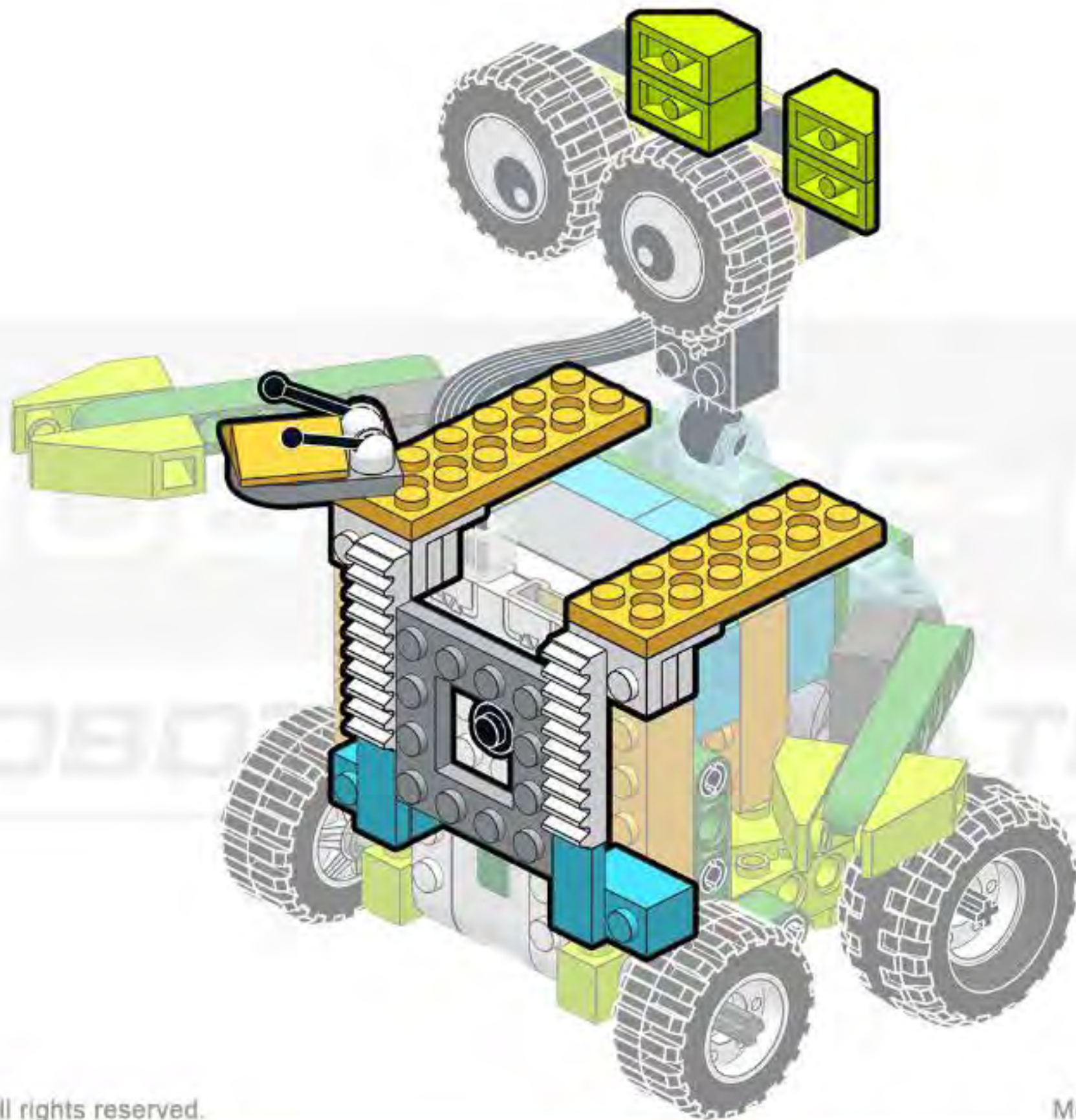
Достройте декоративные панели робота

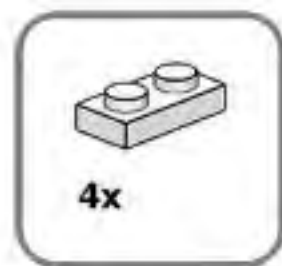


Перейти к первому
слайду инструкции

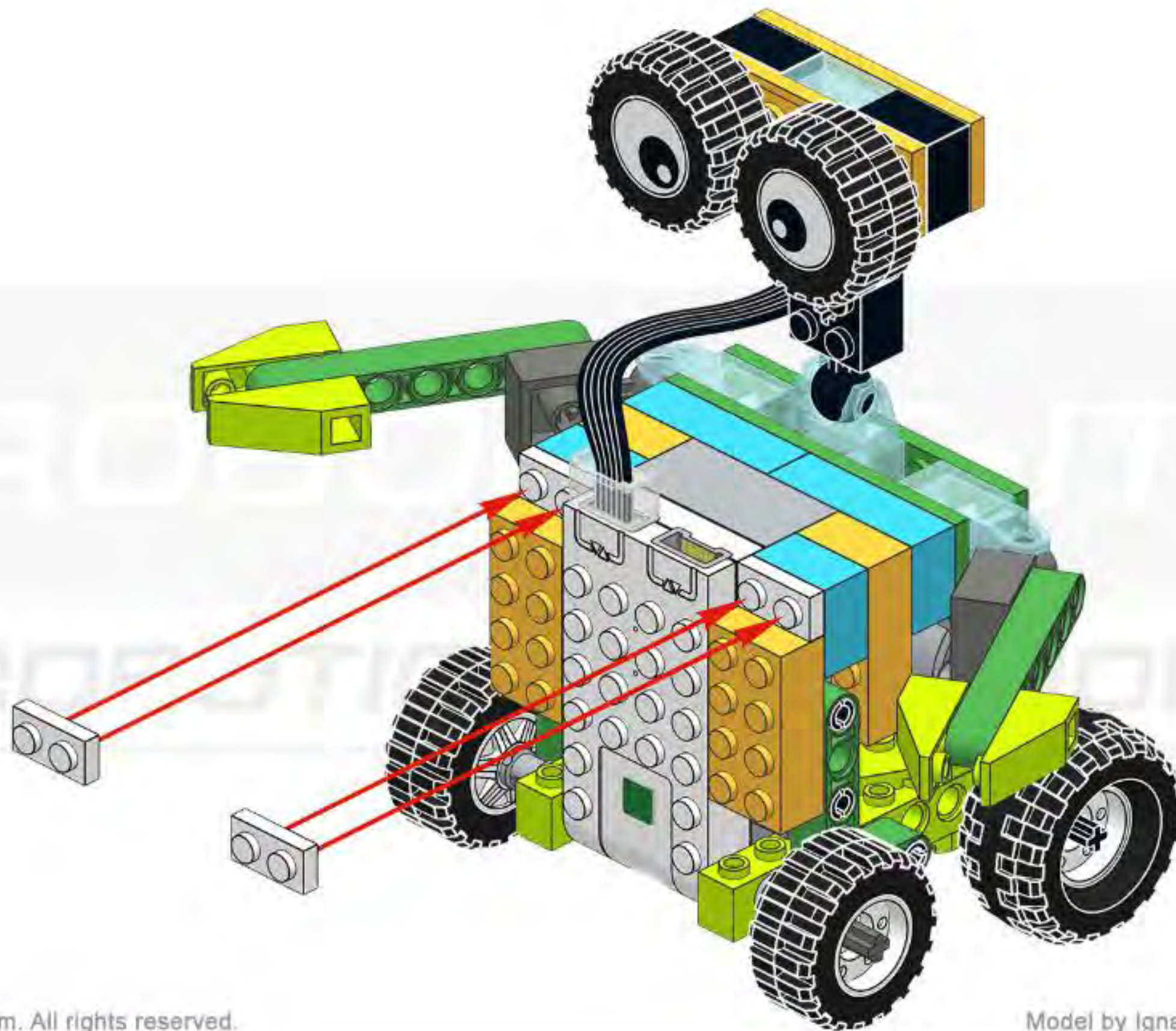
ROBORIS
ROBOTIC EDUCATION

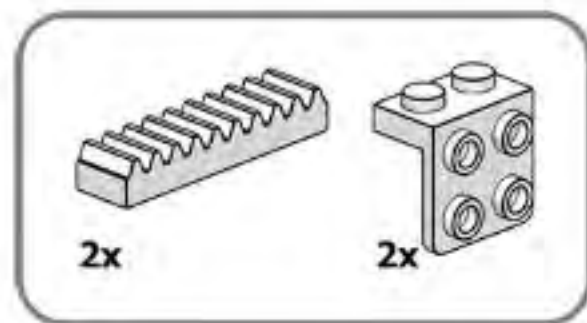




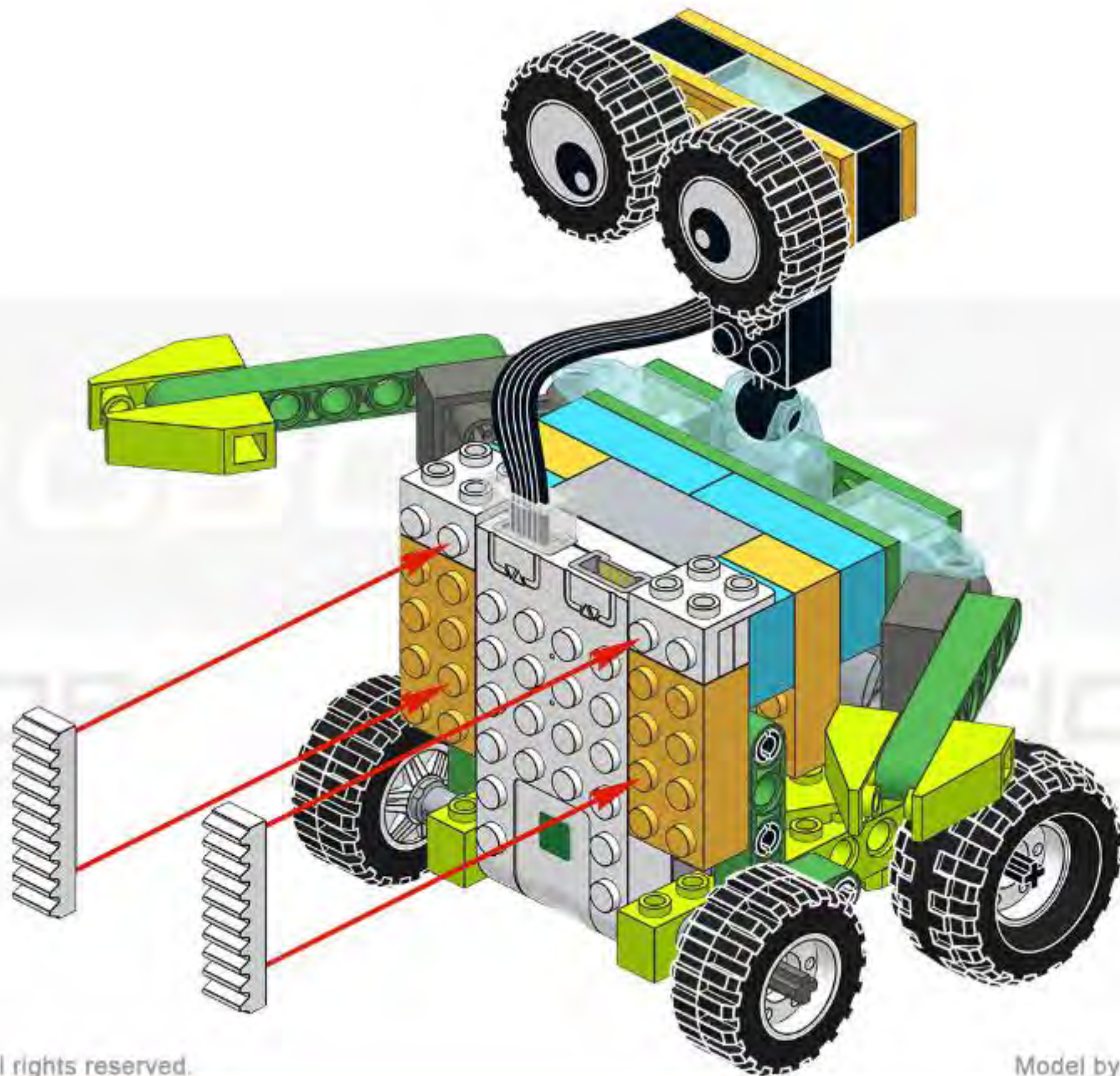


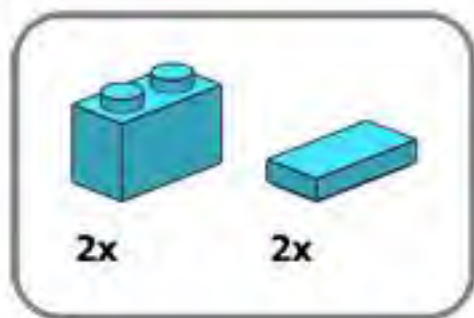
28



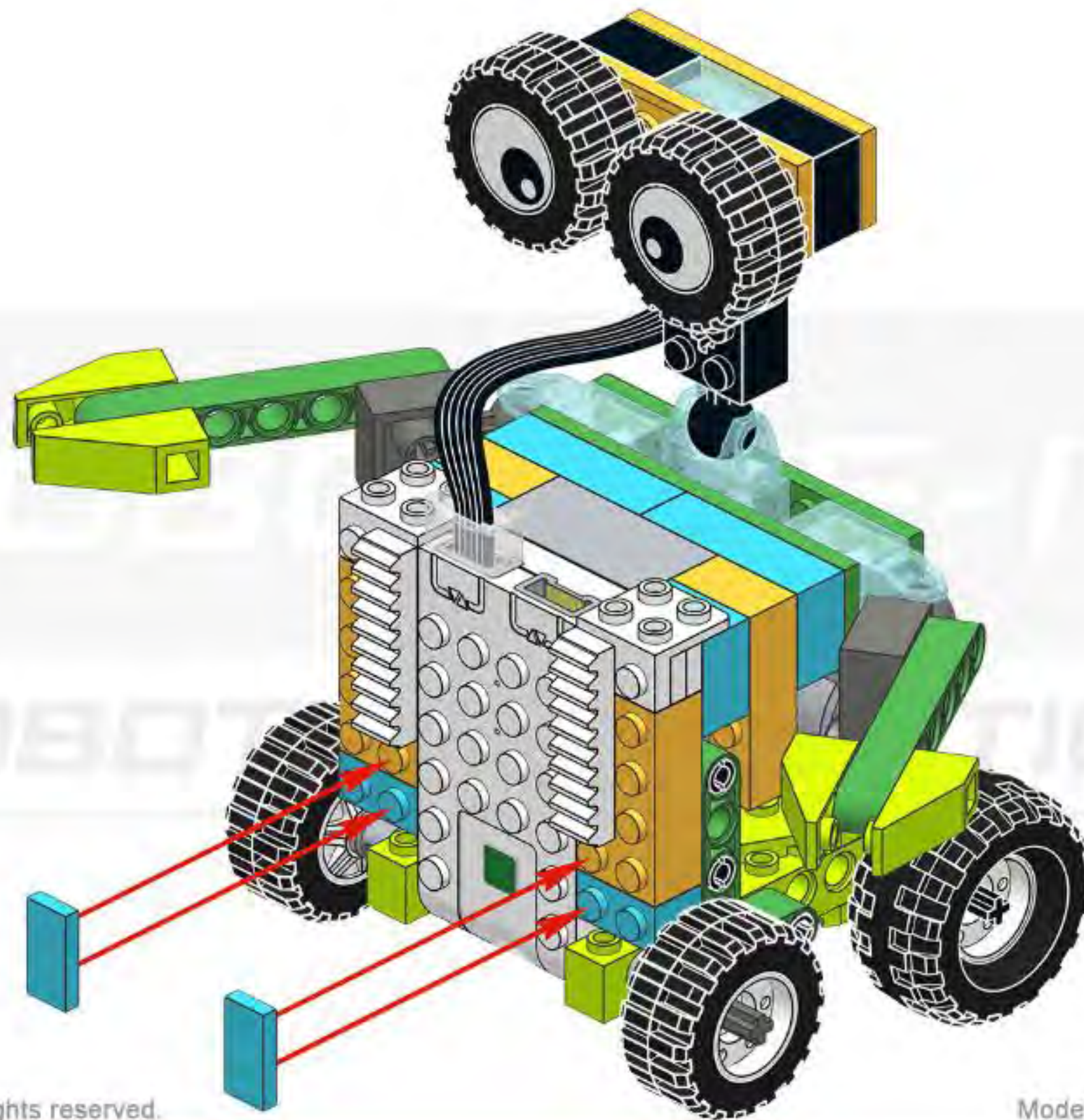


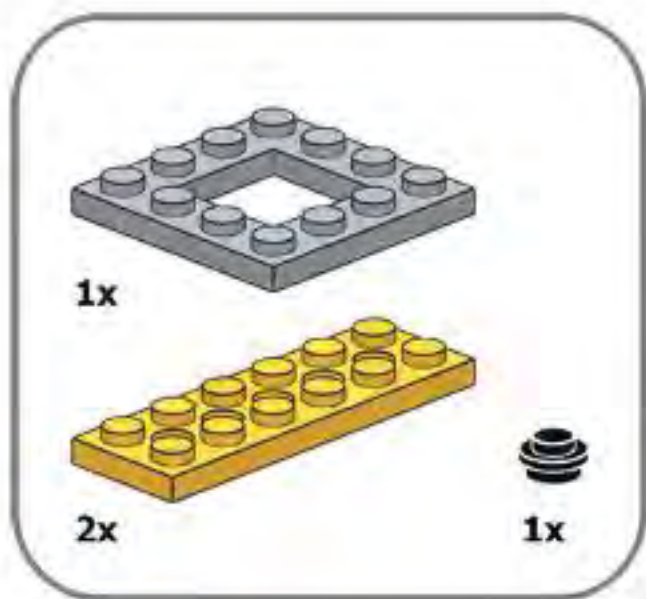
29



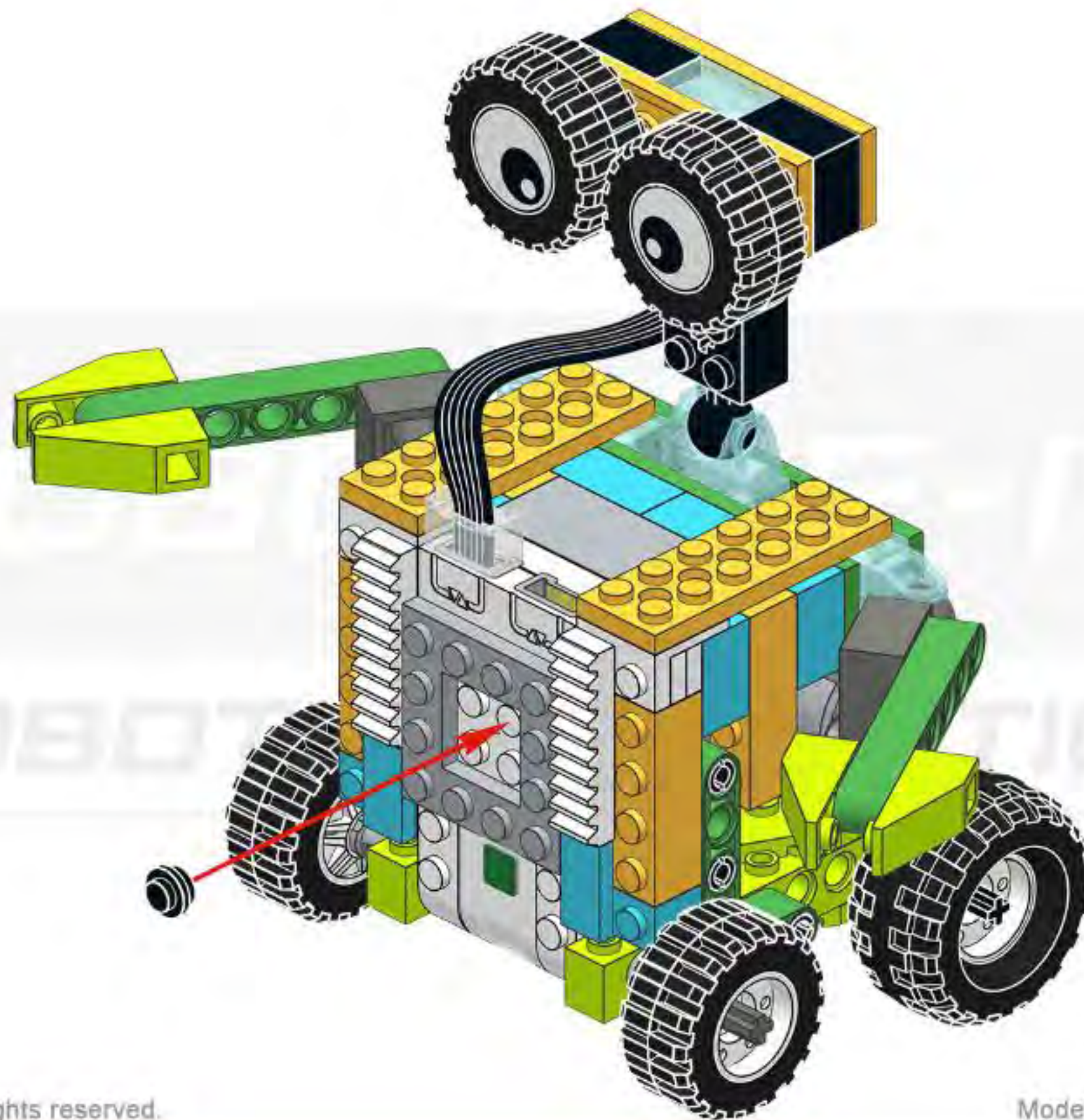


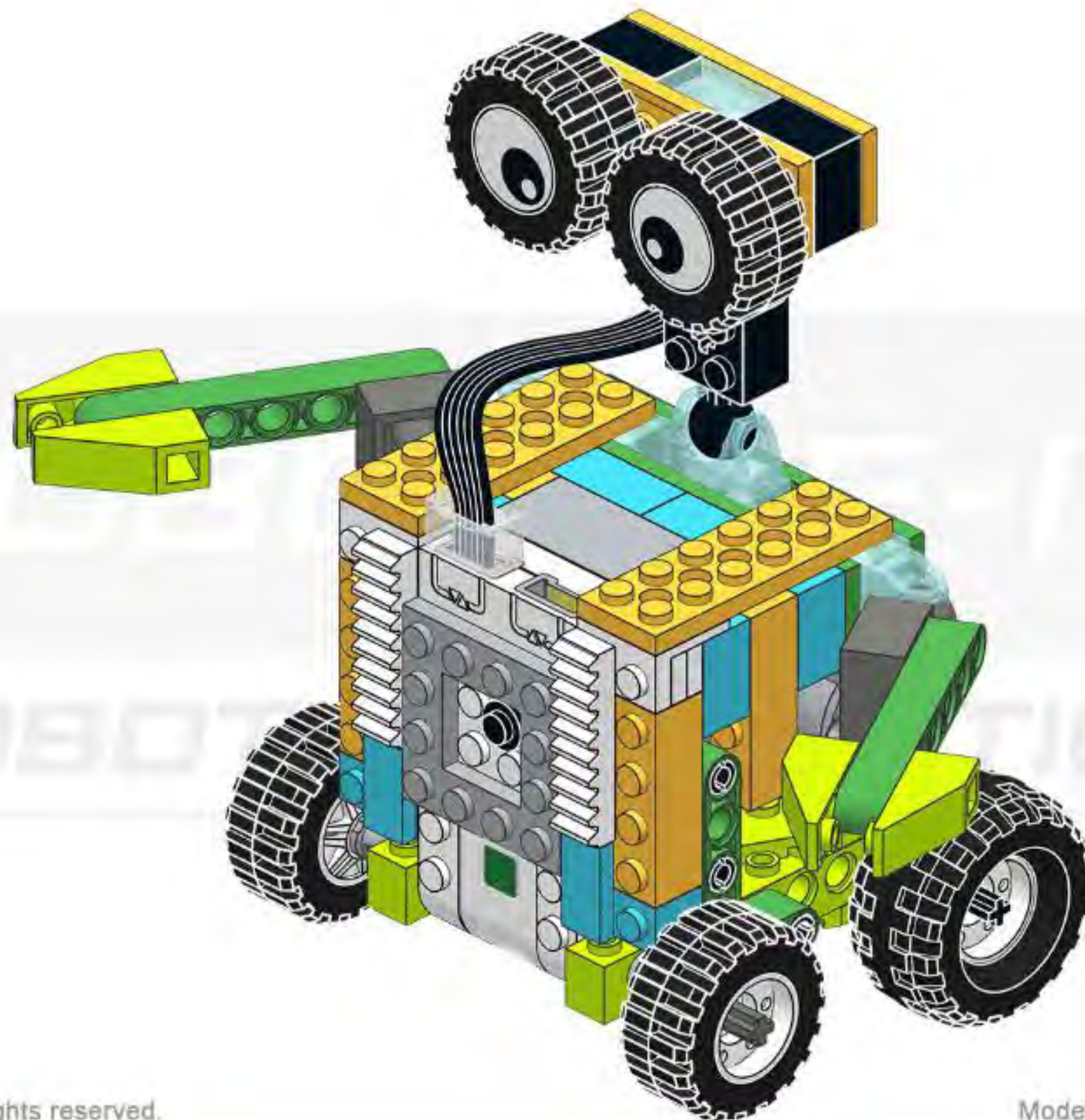
30





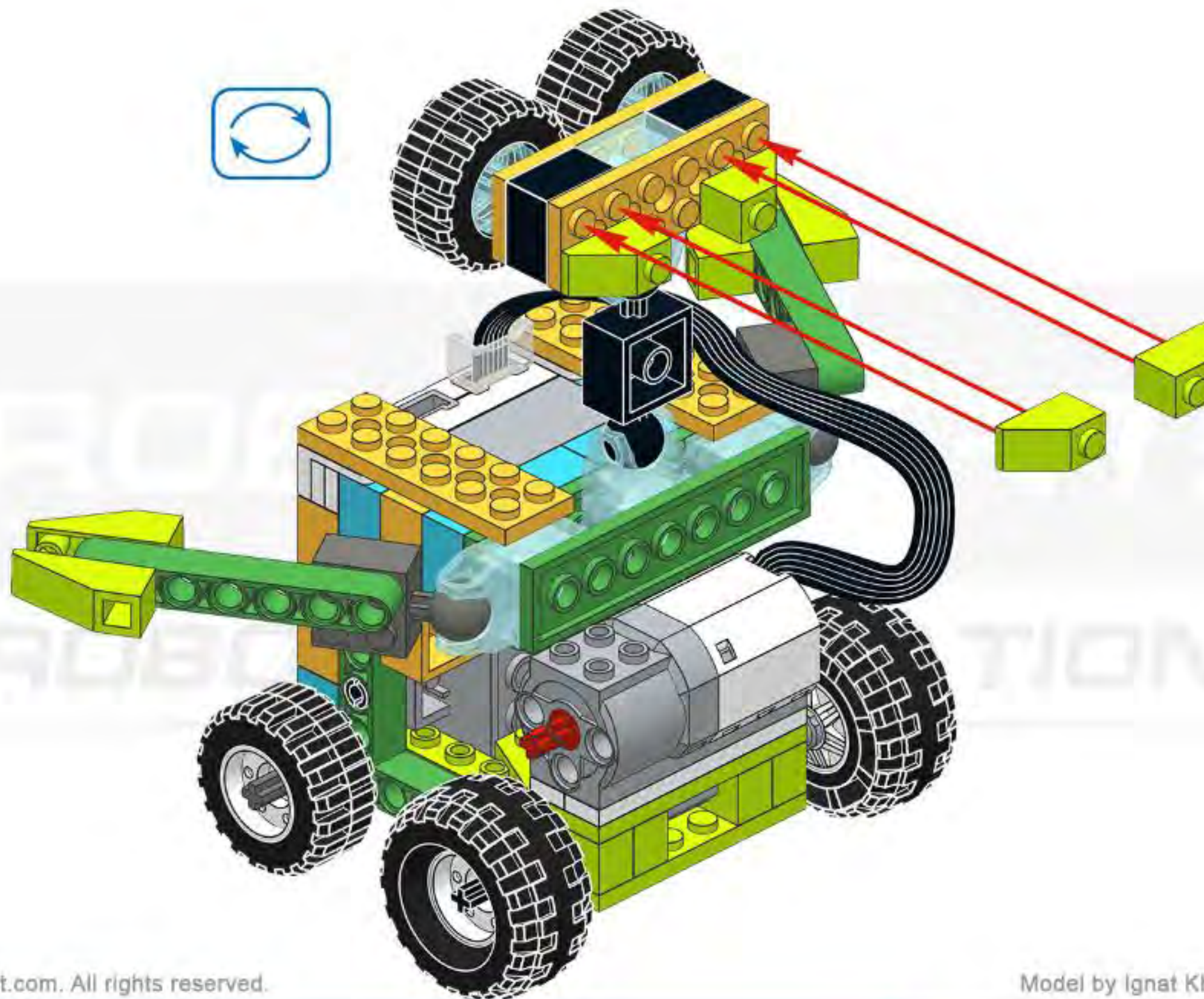
31



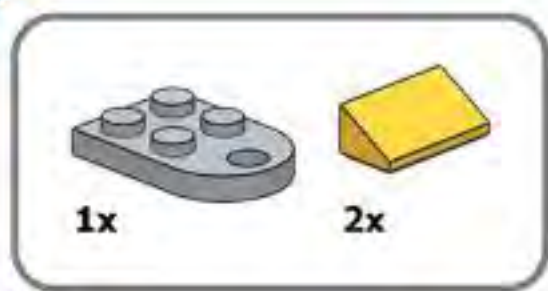




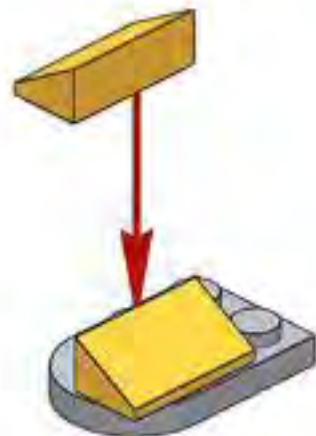
33



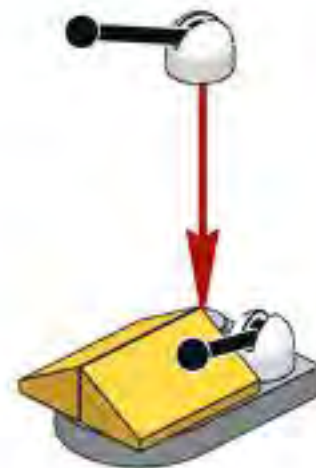




1

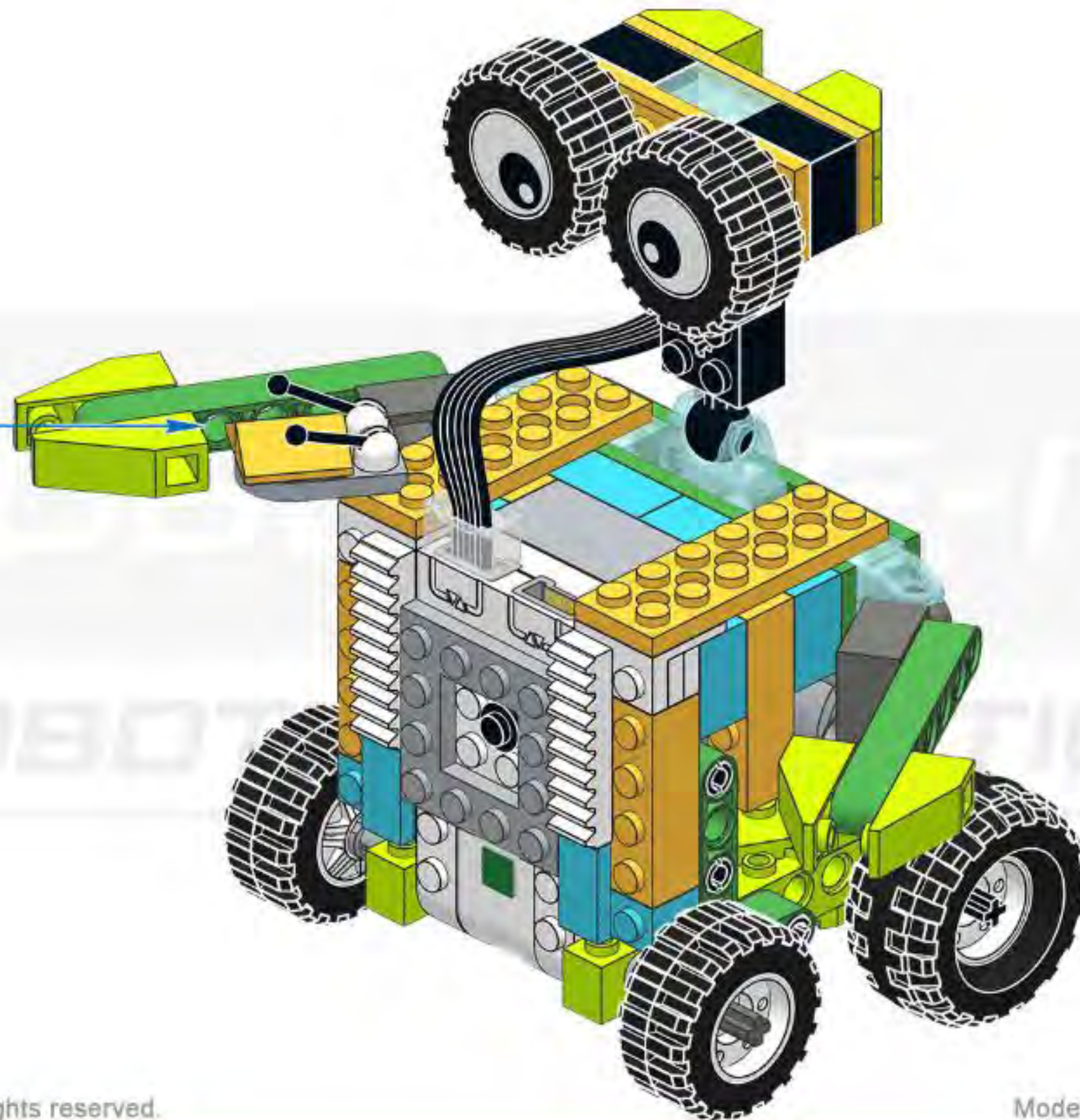


2



3







Проверьте!



Во время движения робота провода не должны тереться!





Задание 1



Запрограммируйте движение робота и проверьте, может ли он двигаться.

Осмотрите робота и определите, что работает не верно.





Программирование движения



Для того, чтобы запрограммировать вращение мотора, нужно указать направление вращения, скорость вращения и продолжительность вращения.



1

Направление



2

Скорость



3

Продолжительность



Программирование движения



Scratch

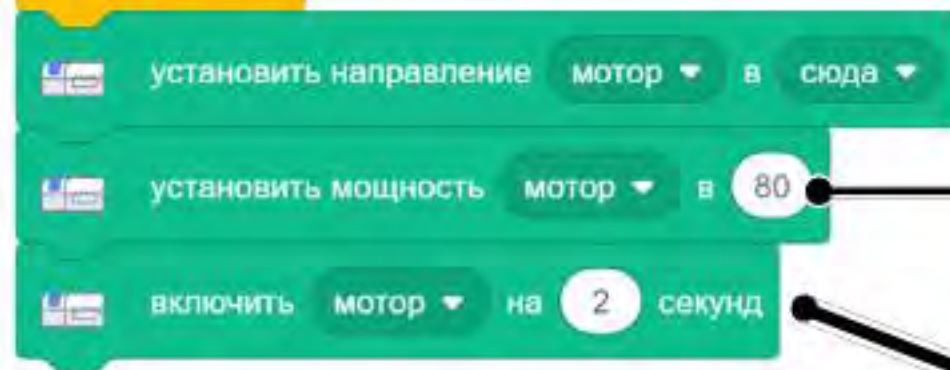


WeDo Software



Напишите тестовую программу. В ней нужно настроить все параметры работы мотора:

В среде программирования Scratch 3.0 программа выглядит так:



Направление



Скорость



Продолжительность



ROBORIS

ROBOTIC EDUCATION

Задание 2



Почините робота. Предложите, какую передачу можно использовать для того, чтобы соединить ось мотора и ось колес. Проведите тестирование вашего решения.



roboriseit.com

ROBORISEIT
ROBOTIC EDUCATION





Особенности конструкции



Привод от мотора до колес можно построить, используя зубчатую передачу. Причем от положения шестерен будет зависеть максимальная скорость движения робота. В движение приводятся только задние колеса робота, передние работают как опорные.



Найдите:

- мотор
- зубчатую передачу
- колеса





Зубчатая передача



Зубчатая передача - это механическая передача, образованная зубчатыми колесами, входящих в зацепление друг с другом.

Правильно собранная зубчатая передача не должна проскальзывать, поэтому если колеса робота не вращаются, это значит, что и мотор не вращается.

Также, следует помнить, что зубчатая передача, содержит две шестерни, меняет направление движения выходной оси.



Зубчатая передача LEGO



Задания

Разместите части робота на верных местах

