

# Пример занятия

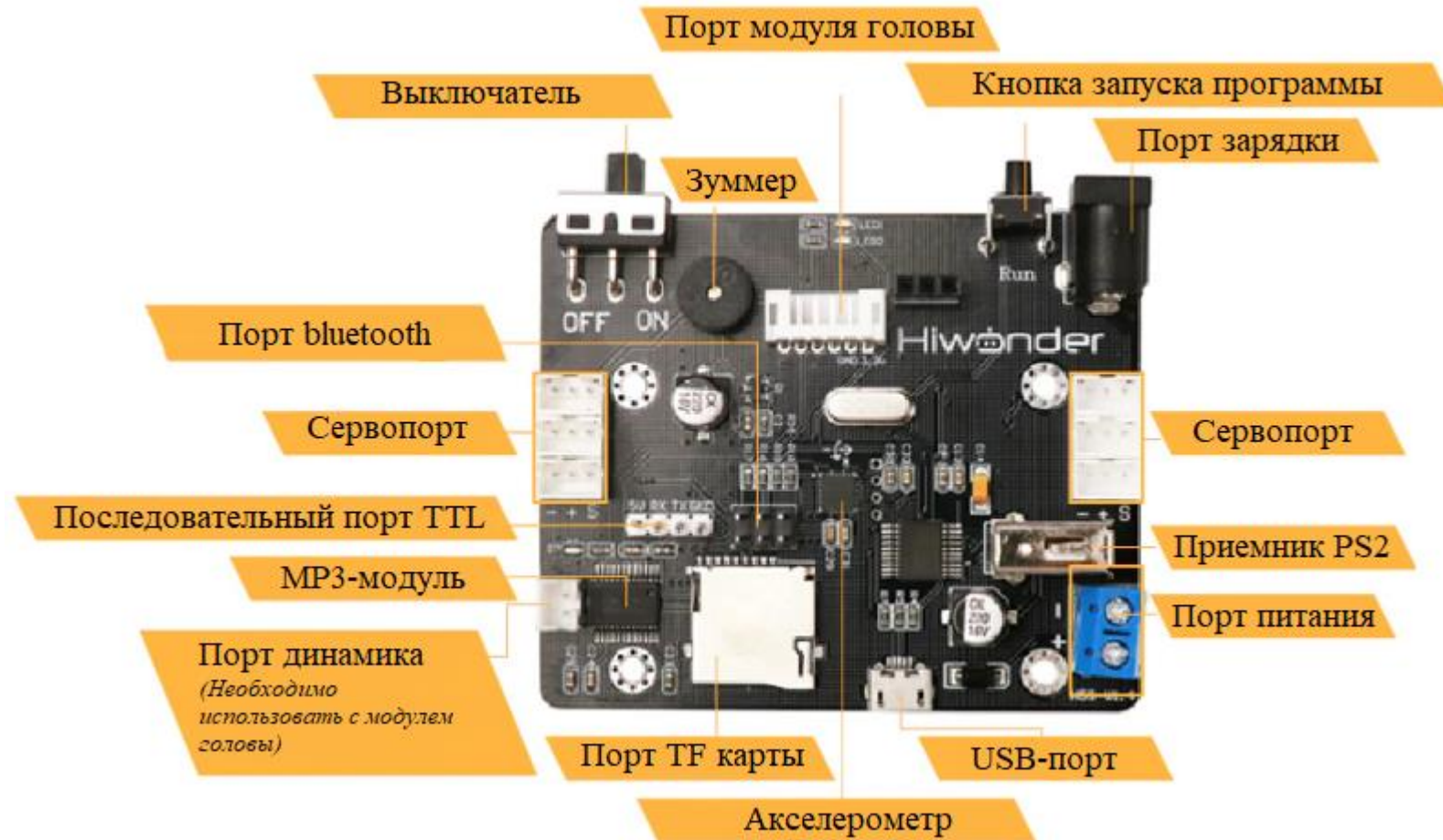
---





- Сегодня мы научимся подключаться к роботу
- Узнаем из каких электронных компонентов состоит робот.
- Создадим программы позволяющие управлять роботом.

# Hiwonder Плата адресных сервомоторов



## Адресные сервомоторы

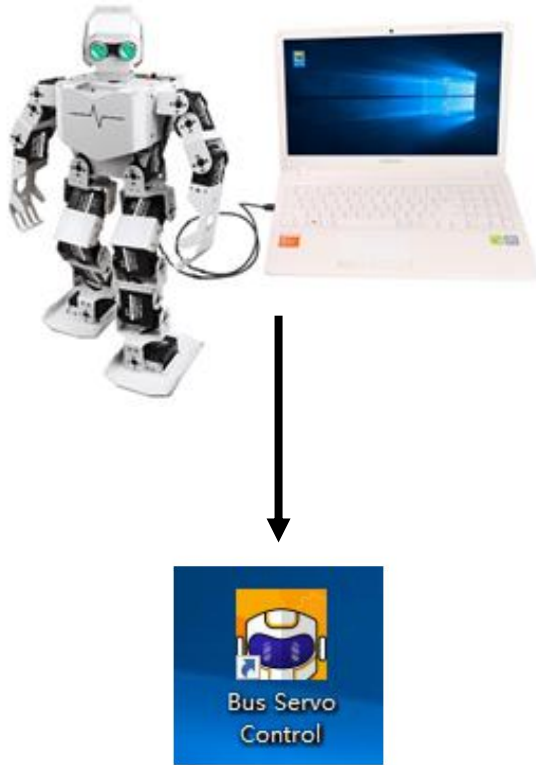


**LX - 824 HV Servo**

Крутящий момент: 17 кг\*см  
Материал корпуса: пластик







- Подключаем плату управления сервоприводами к компьютеру при помощи кабеля MicroUSB
- Запускаем программу bus servo control и выбираем «Human mode»



- Программирование происходит путем добавления контрольных точек или углов сервоприводов друг за другом. Возможно воспроизведение отдельной строки из всей программы и добавление бесконечного повторения. На этом этапе ученики смогут настроить работу робота без особых навыков и умений в программировании, изучить основные принципы управления многокомпонентными системами и сразу увидеть результат своей работы.

Bus Servo Control ( V3.0 )

General mode Spider Mode Human Mode Servo Test

English

Reset icon

Select none

Reset servo

Deviation

Read

Download

Reset

1 2  
3 4  
5 6  
7 8  
9 10  
11 12  
13 14  
15 16  
17 18  
19 20  
21 22  
23 24  
25 26  
27 28  
29 30  
31 32  
33 34  
35 36  
37 38  
39 40

Index	Time(ms)	ID:1	ID:2	ID:3	ID:4	ID:5	ID:6	ID:7	ID:8	ID:9	ID:10	ID:11	ID:12	ID:13	ID:14	ID:15	ID:16

Wire disconnect

COM:

Baud rate: 9600

Connect wireless

Action group 0

Download

Erase single All erase

Run action Stop

Add action Delete action

Update action Insert action

Duration(ms) 1000

Loop Run online

Manual Read angle

Open action file

Save action file

Integrate file

Total duration: 0s

- Есть возможность запустить программу у робота в режиме «оффлайн». Для этого ее нужно сохранить в «action group» 100. затем нажать на плате управления на кнопку «Run»



- Задание 1

Запрограммируй робота чтобы он помахал правой рукой

- Задание 2

Запрограммируй робота чтобы он изобразил полет помахав руками

- Задание 3

Запрограммируй робота чтобы он сделал поклон



- Что такое гуманоидная многокомпонентная система?
- Какие электронные элементы используются в конструкции?
- Что такое адресный сервопривод?
- Какую кнопку нужно нажать чтобы робот запомнил положения моторов
- Какие трудности возникли при выполнении роботом поклона?