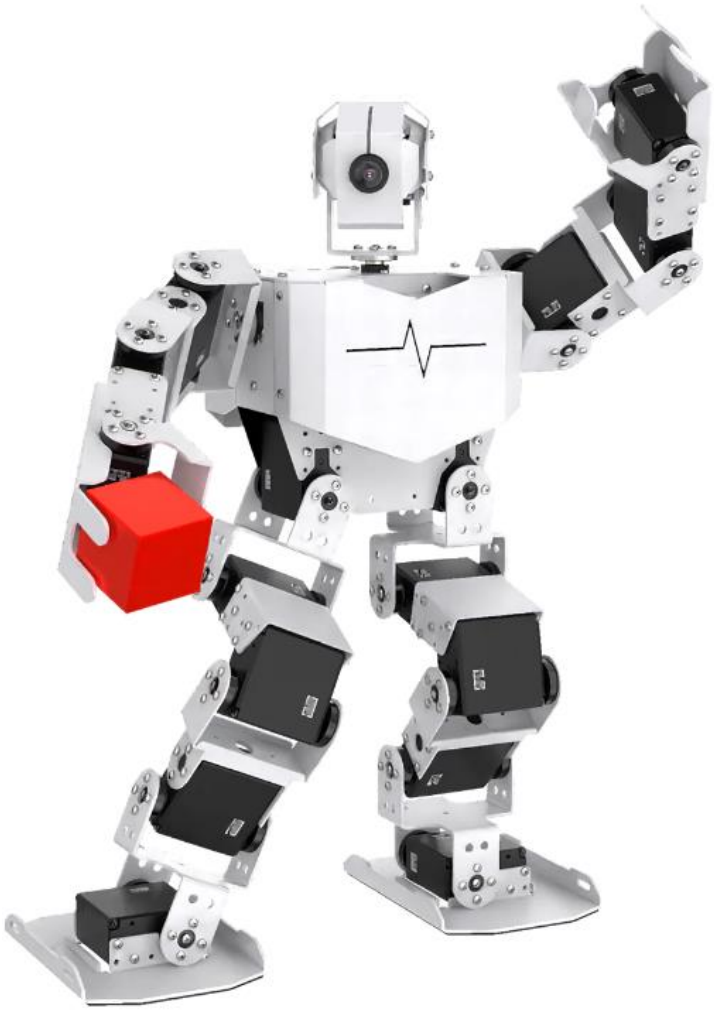
Пример занятия

План урока



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

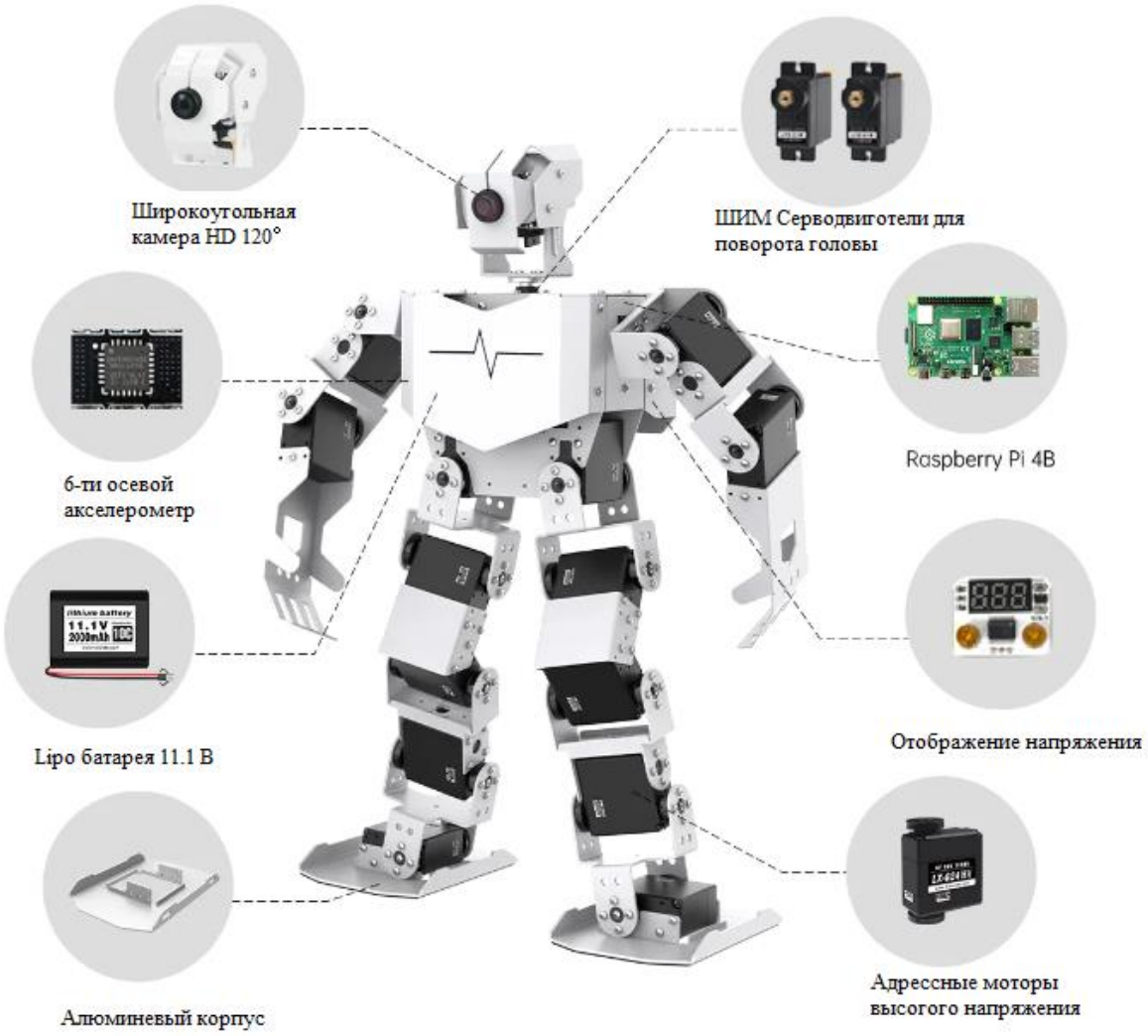
Адресные сервомоторы

LX - 824 HV Servo

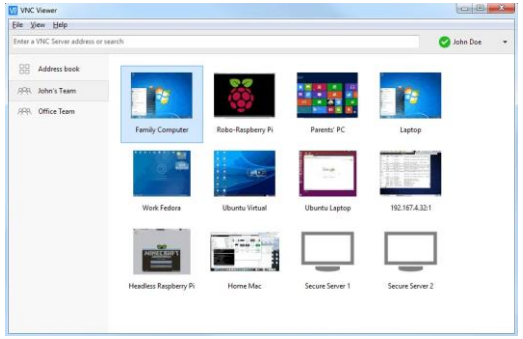
Крутящий момент: 17 кг*см

Материал корпуса: пластик

Составные части



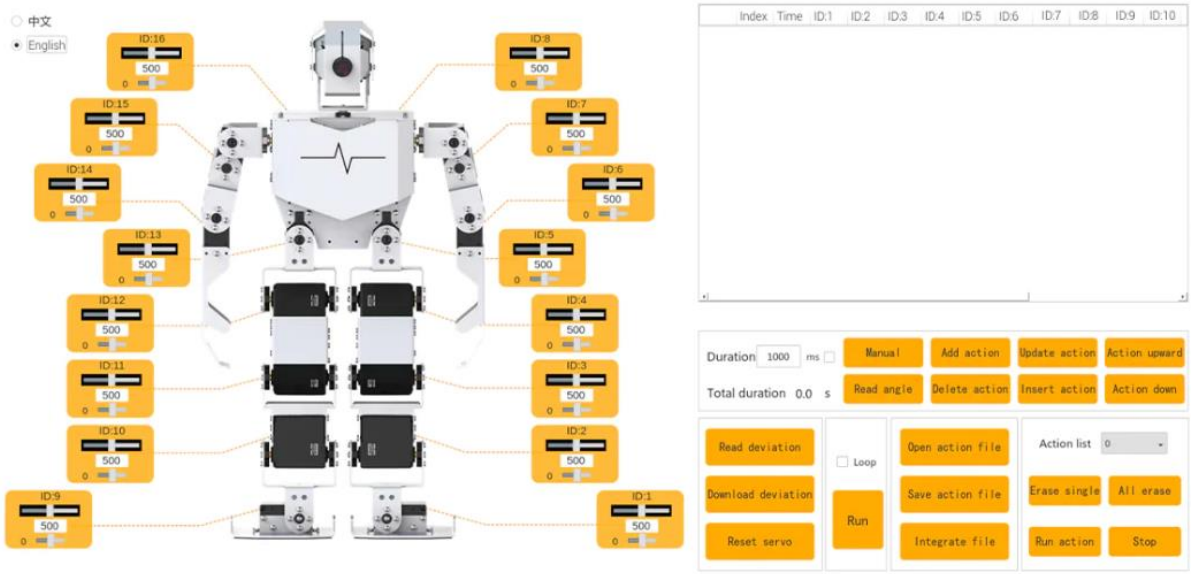
Подключение



- Подключаемся к роботу через VNS
- Запускаем программу Tony PI
- Программируем

Непосредственное управление моторами

- Программирование происходит путем добавления контрольных точек или углов сервоприводов друг за другом.
- Нажмите на кнопку «Run online» и управляйте при помощи ползунков положением моторов в реальном времени
- Нажмите на кнопку «add action» для того чтобы робот запомнил данное положение



Решаем задачи

- 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

Проверь себя?

- Что такое гуманойдная 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?