

МБОУ ЦО 57

Робототехника

Подготовил: Абрамов Д.С.

Поставка:

1. Робототехнический набор «КЛИК»
2. КПМИС «Applied robotics»
3. Настольный робот «Dobot Magician»



Робототехнический набор «КЛИК»



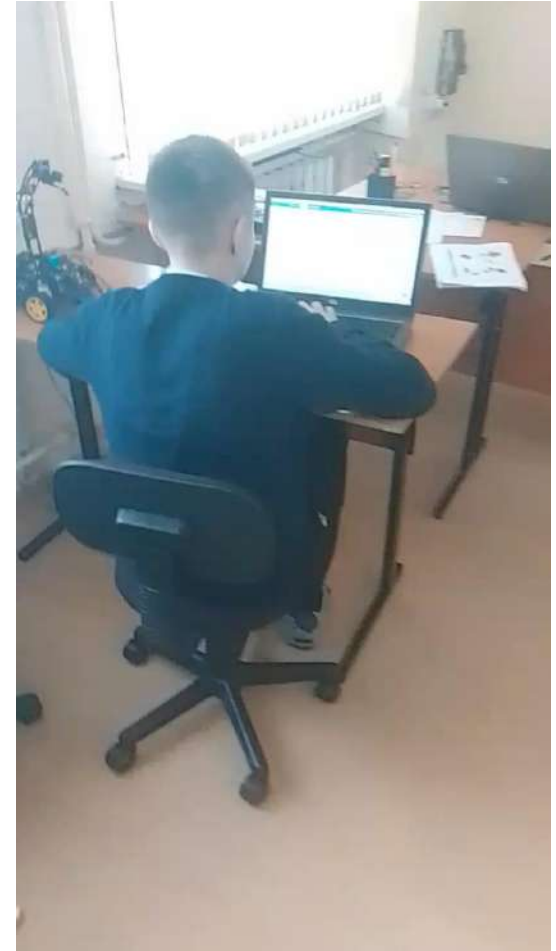
Робототехнический набор «КЛИК»



КПМИС «Applied robotics»



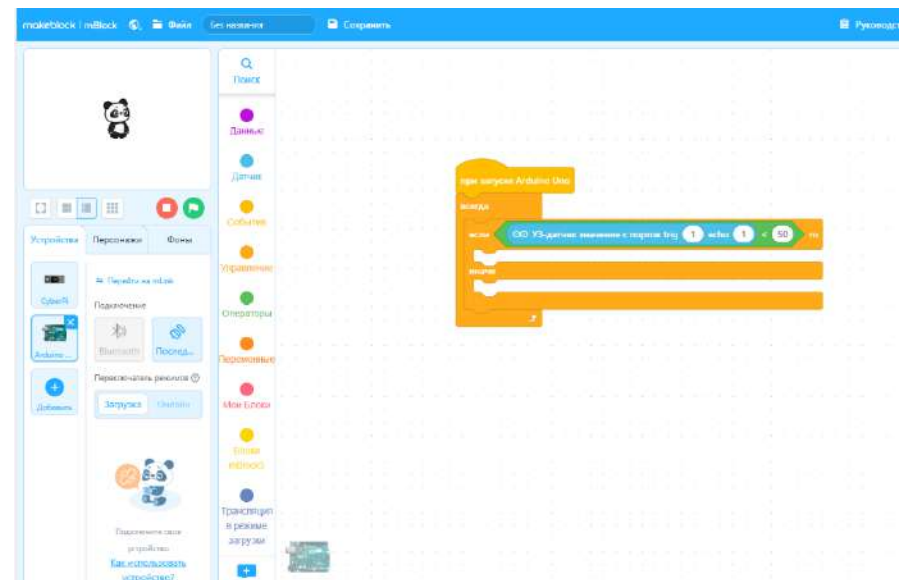
КПМИС «Applied robotics»



Программирование

```
avtoshca_dop_arduino | Arduino IDE 2.3.3
Файл Изменить Скетч Инструменты Справка
Arduino Nano
avtoshca_dop_arduino.ino
33
34 void MyManipul(){
35   servo_1.write(97); //низ
36   delay(500);
37   servo_2.write(100); //прав бок
38   delay(500);
39   servo_3.write(120); //лев бок
40   delay(500);
41   servo_4.write(90); // горизонт клешни
42   delay(500);
43   servo_5.write(180); // зажим клешни
44
45   delay(1000);
46   // наклон вперёд
47   servo_1.write(97); //низ
48   delay(500);
49   servo_2.write(150); //прав бок
50   delay(500);
51   servo_3.write(30); //лев бок
52   delay(500);
53   servo_4.write(90); // горизонт клешни
54   delay(500);
55   servo_5.write(90); // зажим клешни
56
57   delay(1000);
58   //исходное прямо
59   servo_1.write(97); //низ
60   delay(500);
61   servo_2.write(100); //прав бок
62   delay(500);
63   servo_3.write(120); //лев бок
64   delay(500);
```

КПМИС «Applied robotics»

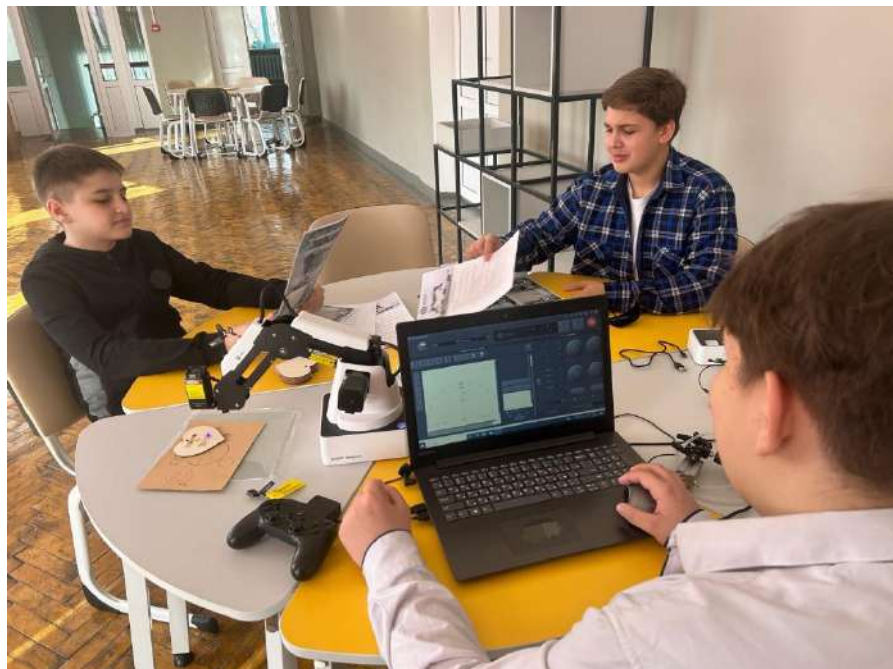


Робототехнический набор «КЛИК»

Настольный робот «Dobot Magician»



Настольный робот «Dobot Magician»



Настольный робот «Dobot Magician»



Спасибо за внимание