



# ЦЕНТР РАЗВИТИЯ РОБОТОТЕХНИКИ

## LEGO WeDo 2.0

### Занятие №10

## Механизм движения



# Блиц опрос

## Название деталей:

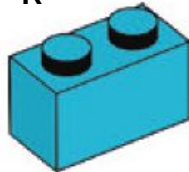
Балка  
а



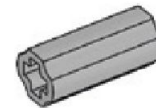
Втулка  
а



Кирвичи  
к



Удлинитель  
оси



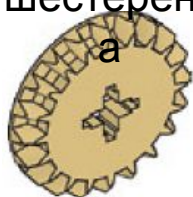
Коробка  
передат



Шестеренка  
а  
20 зубьев



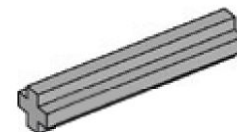
Коническая  
7я  
шестеренка  
а



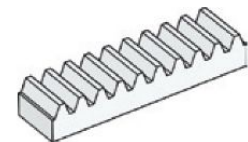
Шестеренка  
8а  
24 зубьев



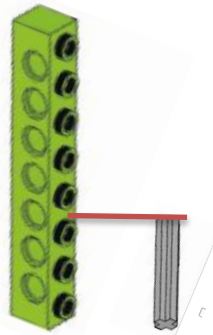
Ось  
б



Рейка  
а



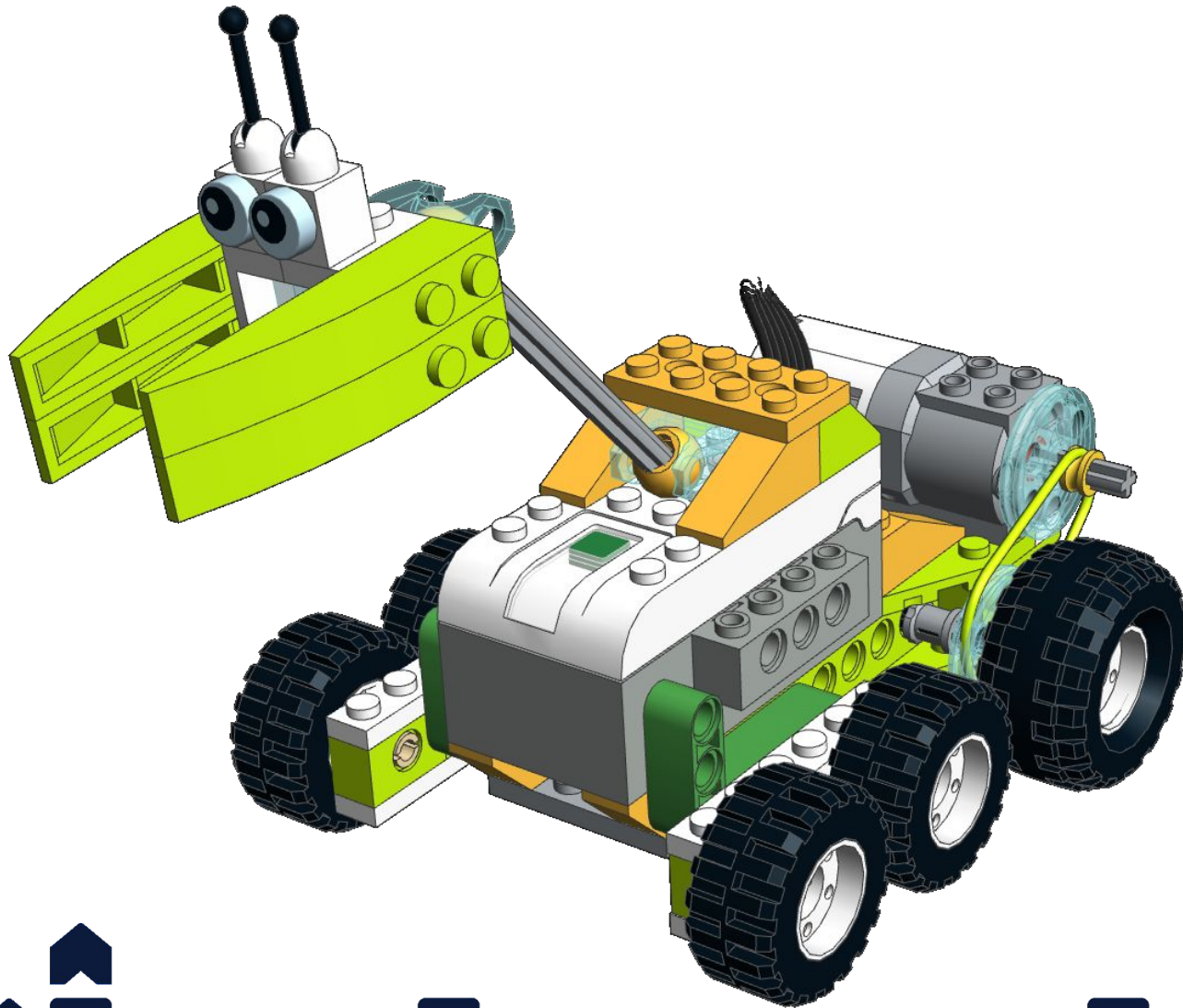
Как можно определить длину  
оси?

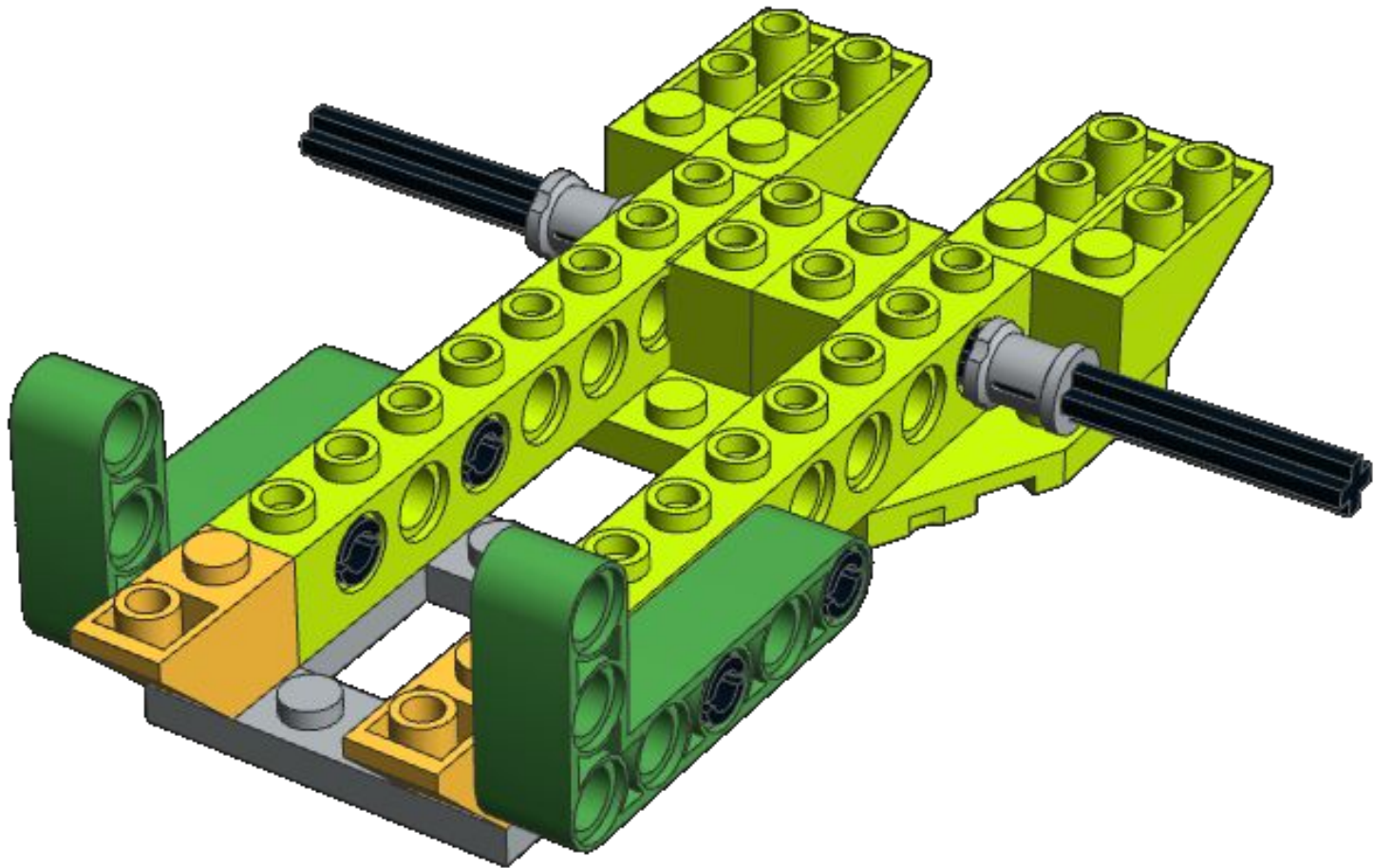


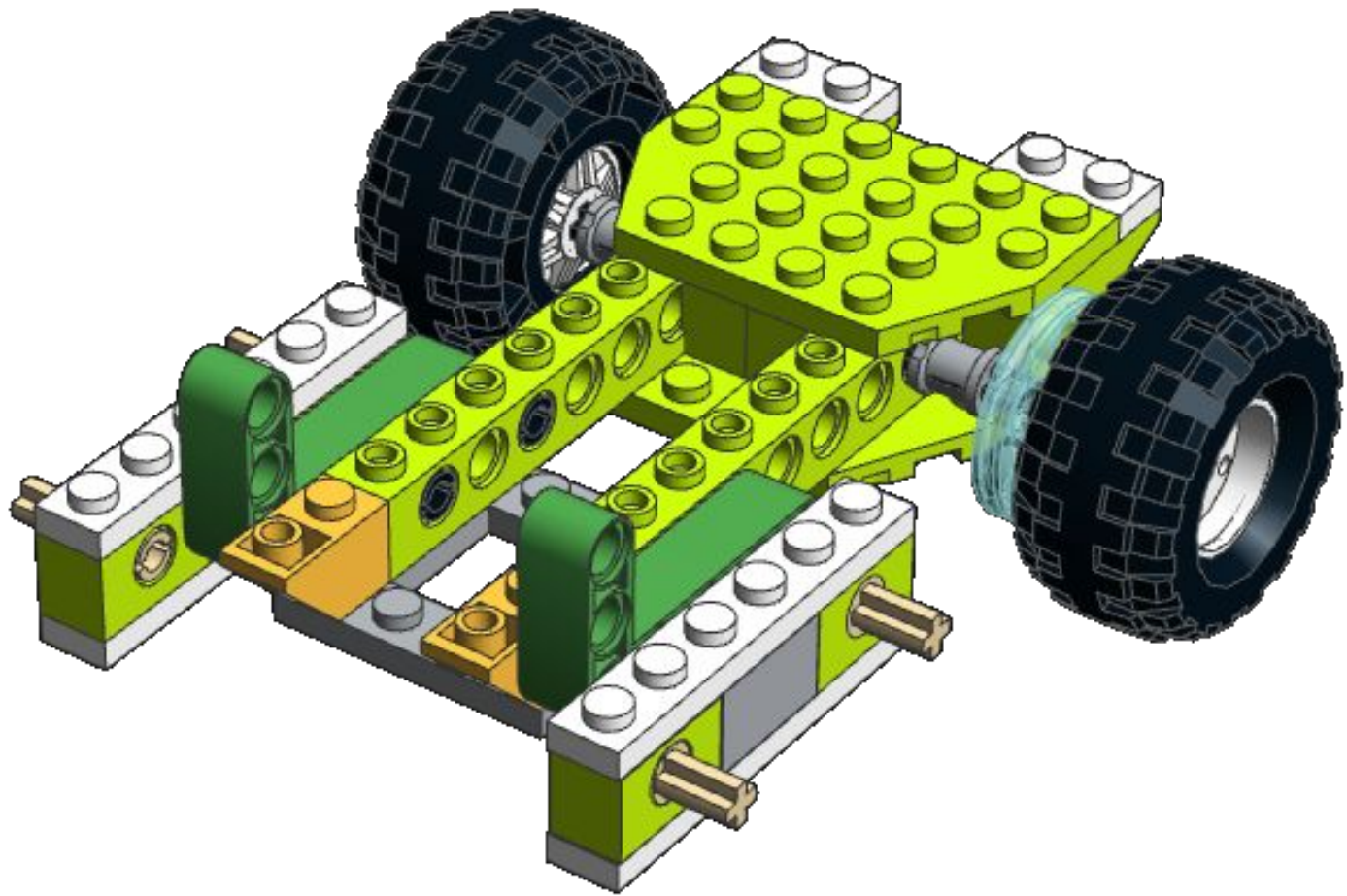
# Механизм движения



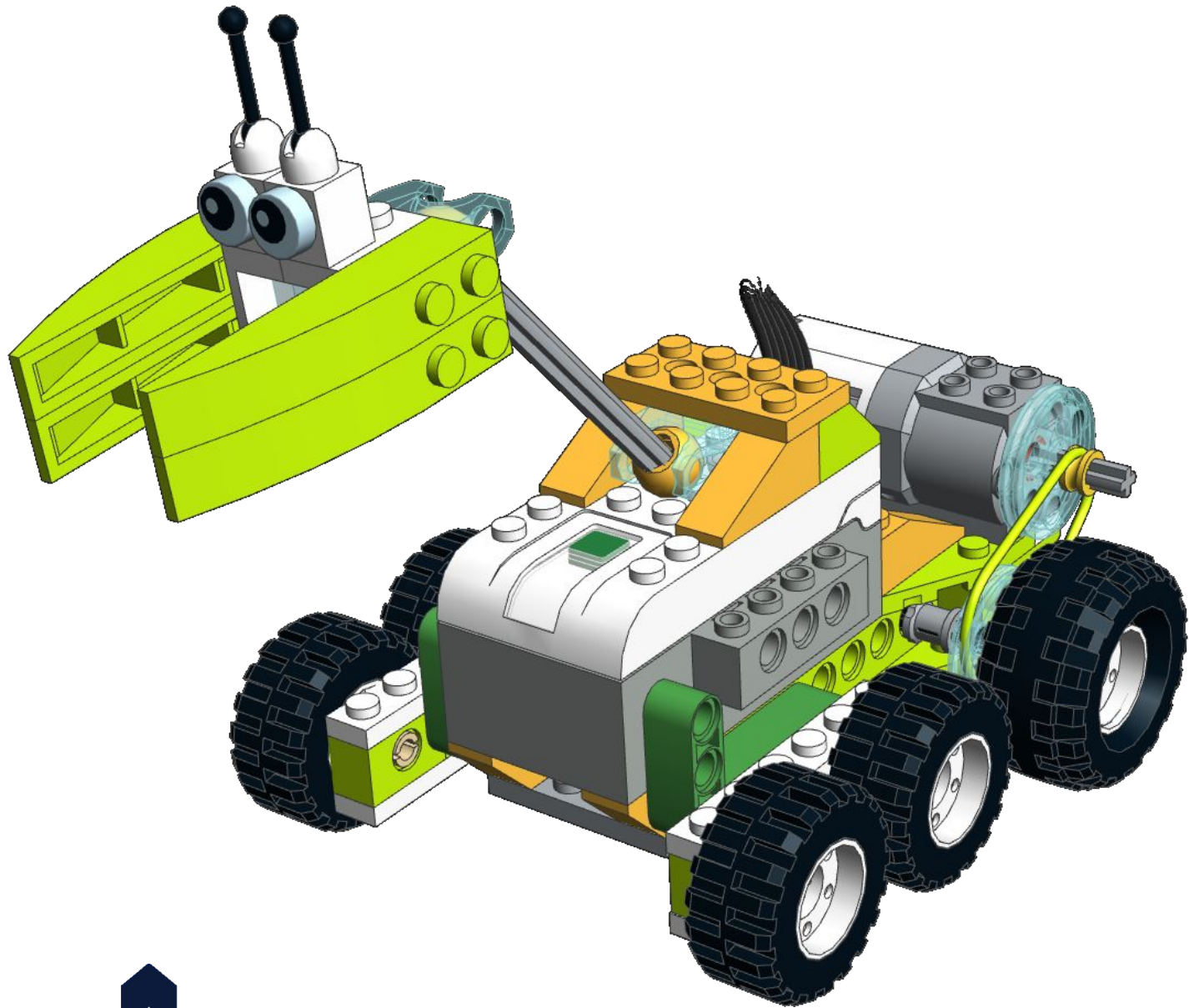
# Модель для сборки













# Основные задания

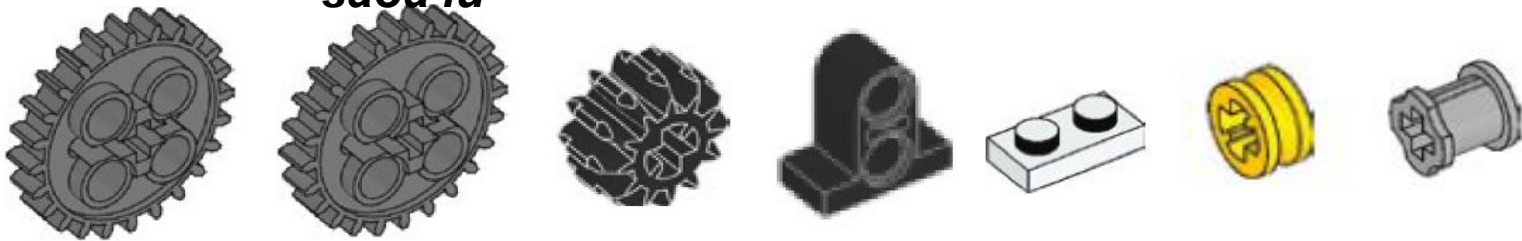
1. Написать клавиатурный джойстик управления роботом: движение вперед, назад, остановка.
2. После запуска программы на экране начинается обратный отсчет от 6 до 0 в секундах.
  - \* **Когда на экране появляется 6** - мотор запускается по часовой стрелке с мощностью 6;
  - \* **Когда на экране появляется 3** – мотор меняется направление вращения на противоположное;
  - \* **Когда на экране появляется 0** - мотор выключается.



# Дополнительное задание

Модифицируйте модель заменив ременную передачу на зубчатую.

*Детали необходимые для решения 2 задачи*



[Подсказк](#)

[а](#)



# Роботы МЧС

Видео находится в папке  
media

