

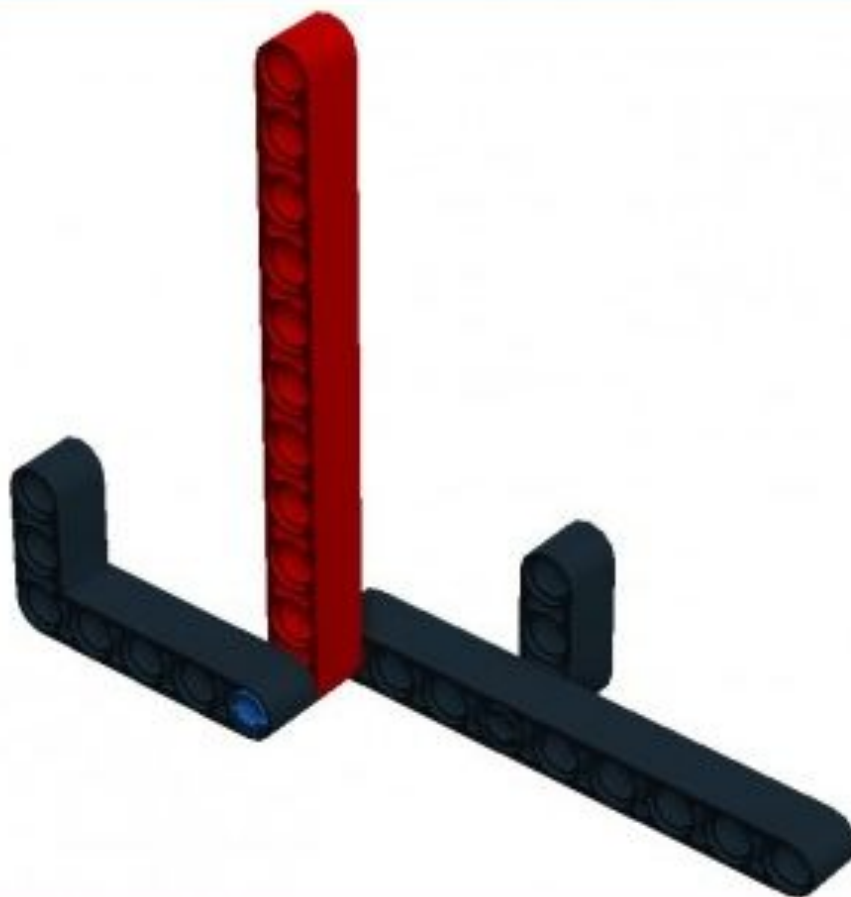
Как называются эти детали?

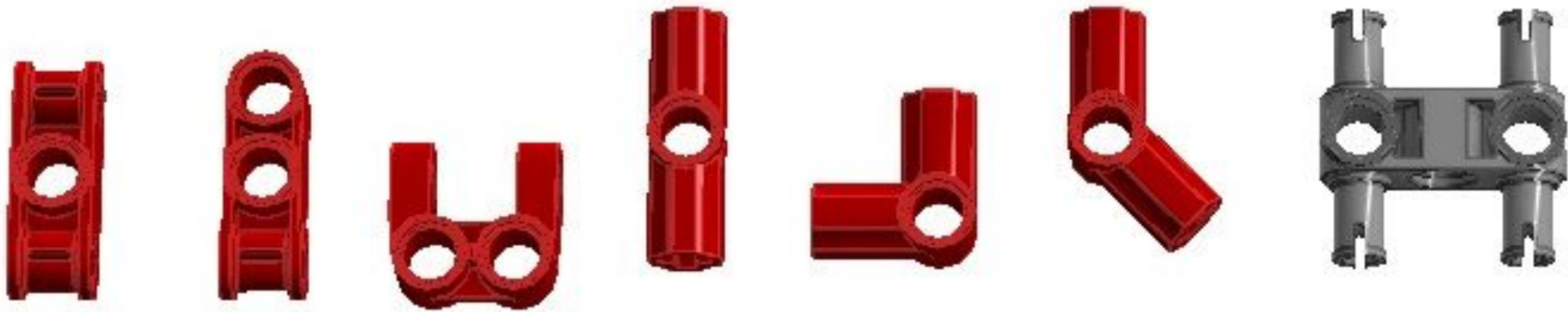




Детали служат для соединения балок между собой, с блоком и датчиками. Детали, имеющие крестообразное сечение, называются осями (иногда штифтами) и служат для передачи вращения от моторов к колесам и шестерням. Детали, похожие на цилиндры (имеющие в сечении окружность) называются пинами (от англ. pin - шпилька)

Варианты соединения балок





Коннекторы.

Их главная задача - соединение балок в различных плоскостях, изменение угла соединения деталей и подсоединение датчиков к роботу.

Шестерни



Шестерни предназначены для передачи вращения от моторов к другим элементам конструкции робота. Как правило, это колеса, но в тоже время шестерни могут широко применяться и в различных конструкциях роботов, не предполагающих вращение.



8 TEETH



12 TEETH



12 TEETH



14 TEETH



16 TEETH



16 TEETH



20 TEETH



20 TEETH



24 TEETH



24 TEETH

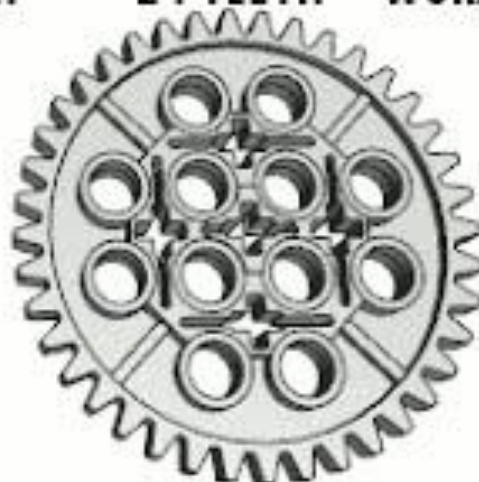


24 TEETH



WORM GEAR

36 TEETH



40 TEETH

Колеса и гусеницы



Технические характеристики робототехнических платформ

	NXT	EV3	Arduino Mega
Процессор	Atmel 32-Bit ARM AT91SAM7S256 с тактовой частотой 48 МГц	ARM 9 с тактовой частотой 300 МГц	ATmega1280 с тактовой частотой 16 МГц
Память	64 Кб оперативной памяти 256 Кб FLASH-памяти	64 Мб оперативной памяти 16 Мб Flash-памяти	8 Кб оперативной памяти 128 Кб Flash - памяти (4 используются для загрузчика) Энергонезависимая память 4 Кб
Сопроцессор	Atmel 8-Бит, AVR, ATmega48 с тактовой частотой 8 МГц 4 Кб FLASH-RAM 512 Байт RAM	Нет	Нет
Операционная система	Собственная	Linux	Нет
Порты и датчики	4 порта. Цифровые, скорость передачи данных: 9600 бит/сек. 4 программируемых кнопки	4 порта. Цифровые, скорость передачи данных до 460.8 Кбит/сек. (UART) 5 программируемых кнопок	54 (14 из которых могут использоваться как выходы ШИМ)
Порты для моторов	3, с датчиком оборотов	4, с датчиком оборотов	
Скорость соединения USB порта с ПК	до 12 Мбит/сек	до 480 Мбит/сек	Поддержка USB интерфейса и питания (без внешнего источника питания)
Дополнительный USB порт	Нет	Управление через брелок WiFi, USB запоминающее устройство до 32 Гб, USB камера	

	NXT	EV3	Arduino Mega
Управление и связь с устройствами на ОС	Android	Apple Android	
Интерфейс управления	4 кнопки	5 кнопок с подсветкой, удобных для отладки и отображения статуса	
Дисплей	ЖК, матричный, ч/б 100 x 64 пикселей	ЖК, матричный, ч/б 178 x 128 пикселей	Нет
Управление/соединение с ПК	Bluetooth, USB 2.0	Bluetooth в. 2.1, USB 2.0 (при соединении с ПК) USB 1.1 (при соединении последовательно)	

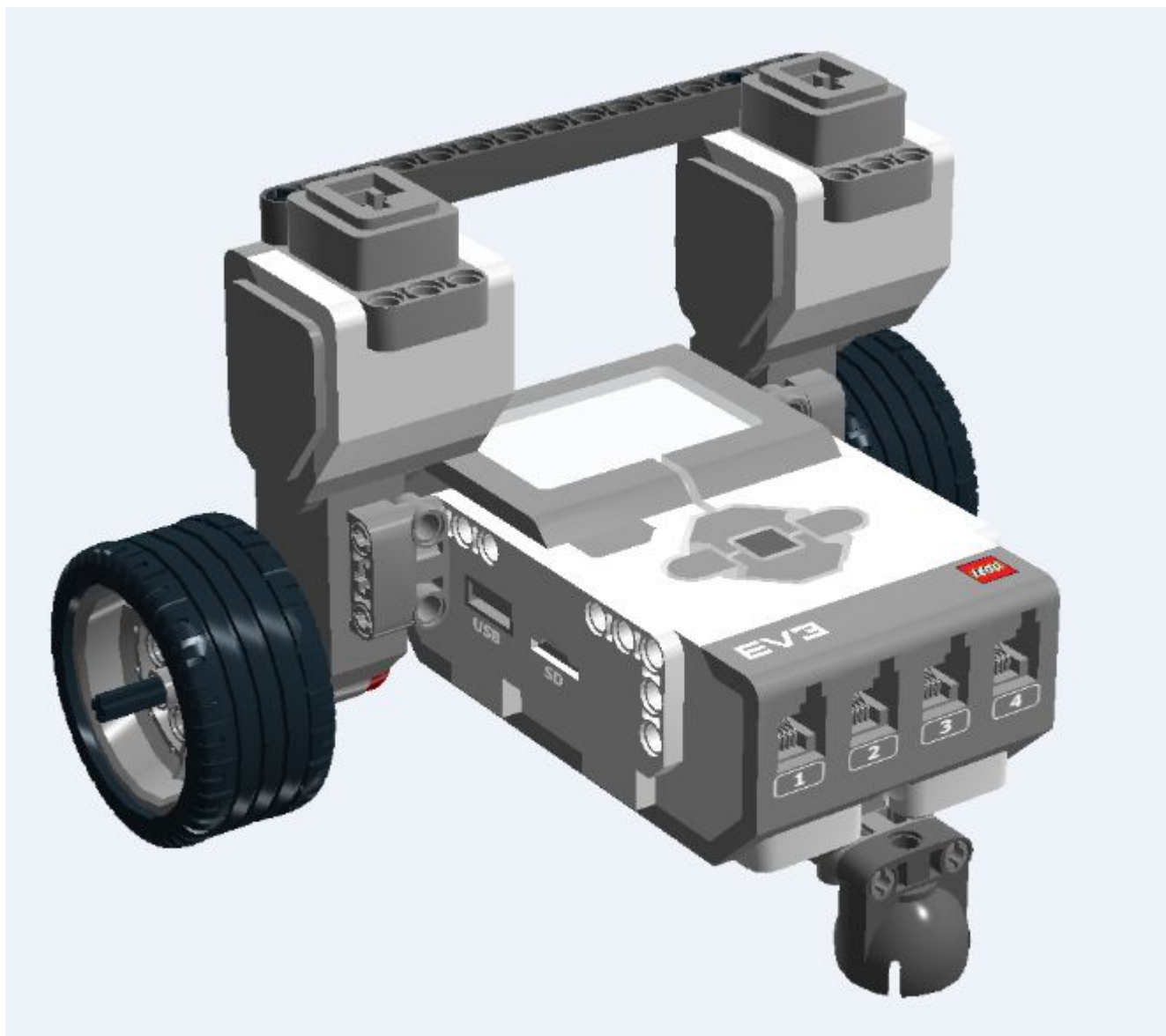
Наш первый робот - тележка

- Два больших мотора, для того чтобы мы смогли научить нашего робота поворачивать
- Два ведущих колеса, на которые будут передаваться усилия моторов.
- Одно свободно вращающееся колесо или шаровая опора, которая будет придавать устойчивость нашему роботу.
- Один главный блок EV3, который будет хранить и выполнять нашу программу.
- Некоторое количество деталей для придания конструкции законченного вида.



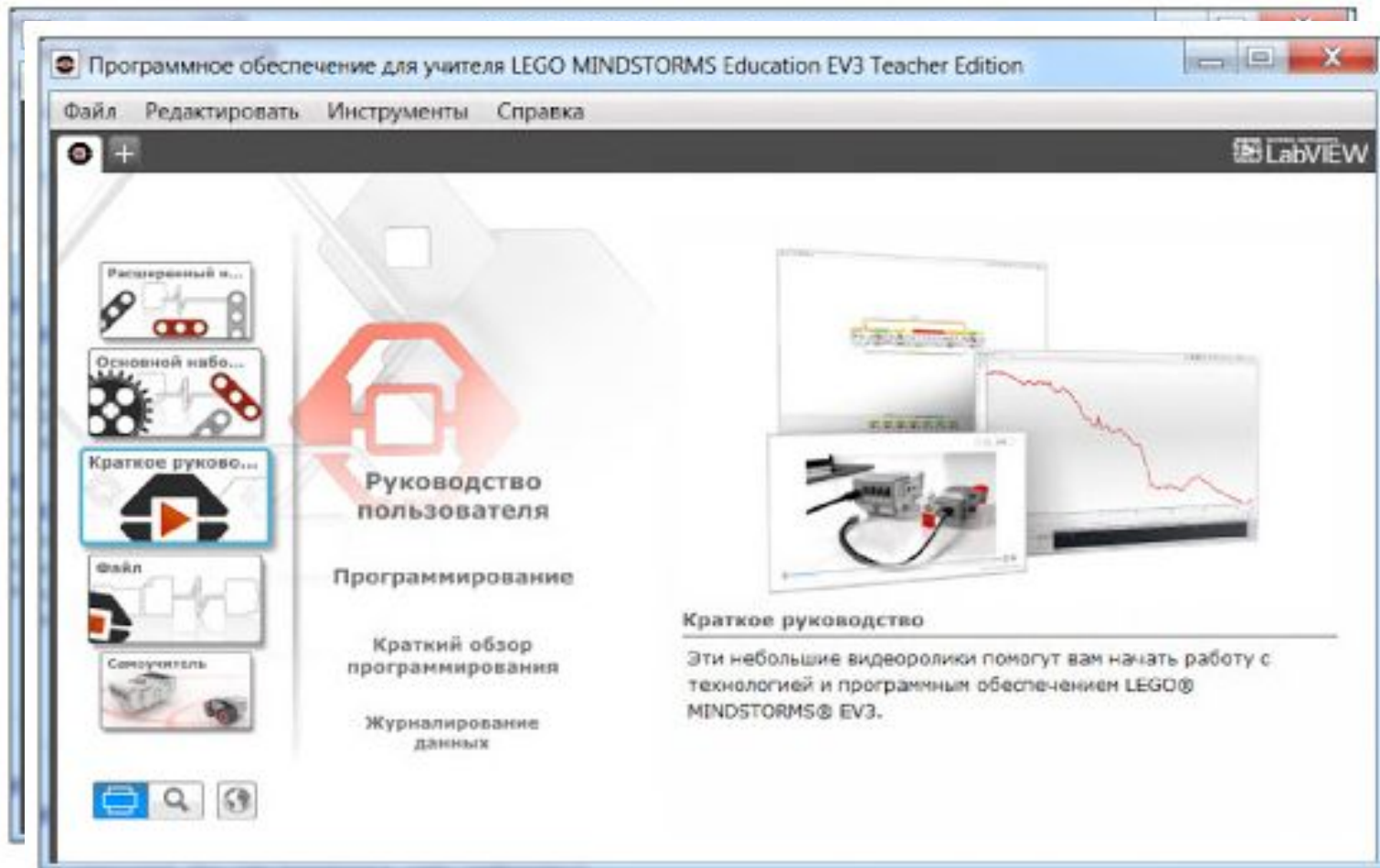
[Инструкци](#)

я



[Инструкция](#)

Главное окно программы

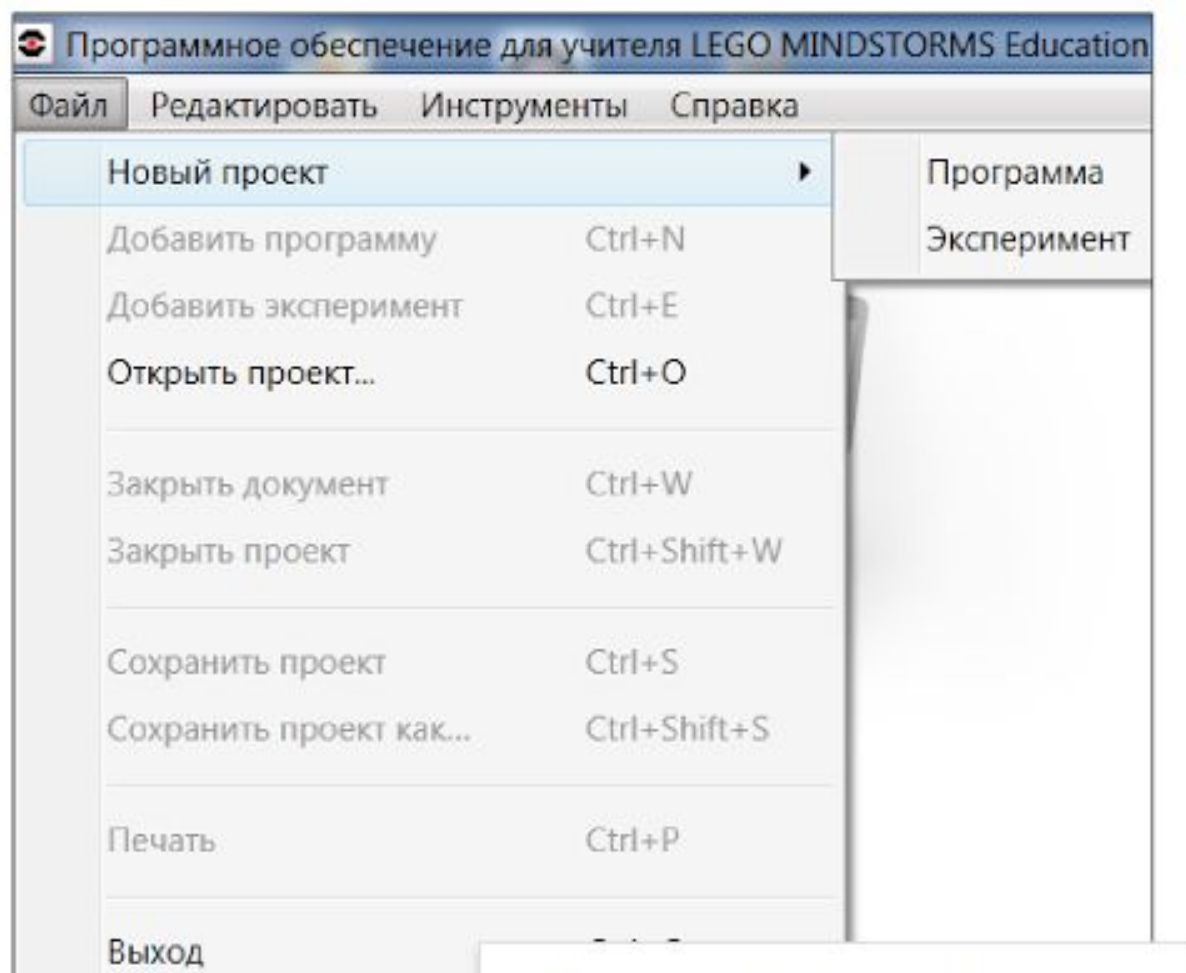


Создание первого проекта

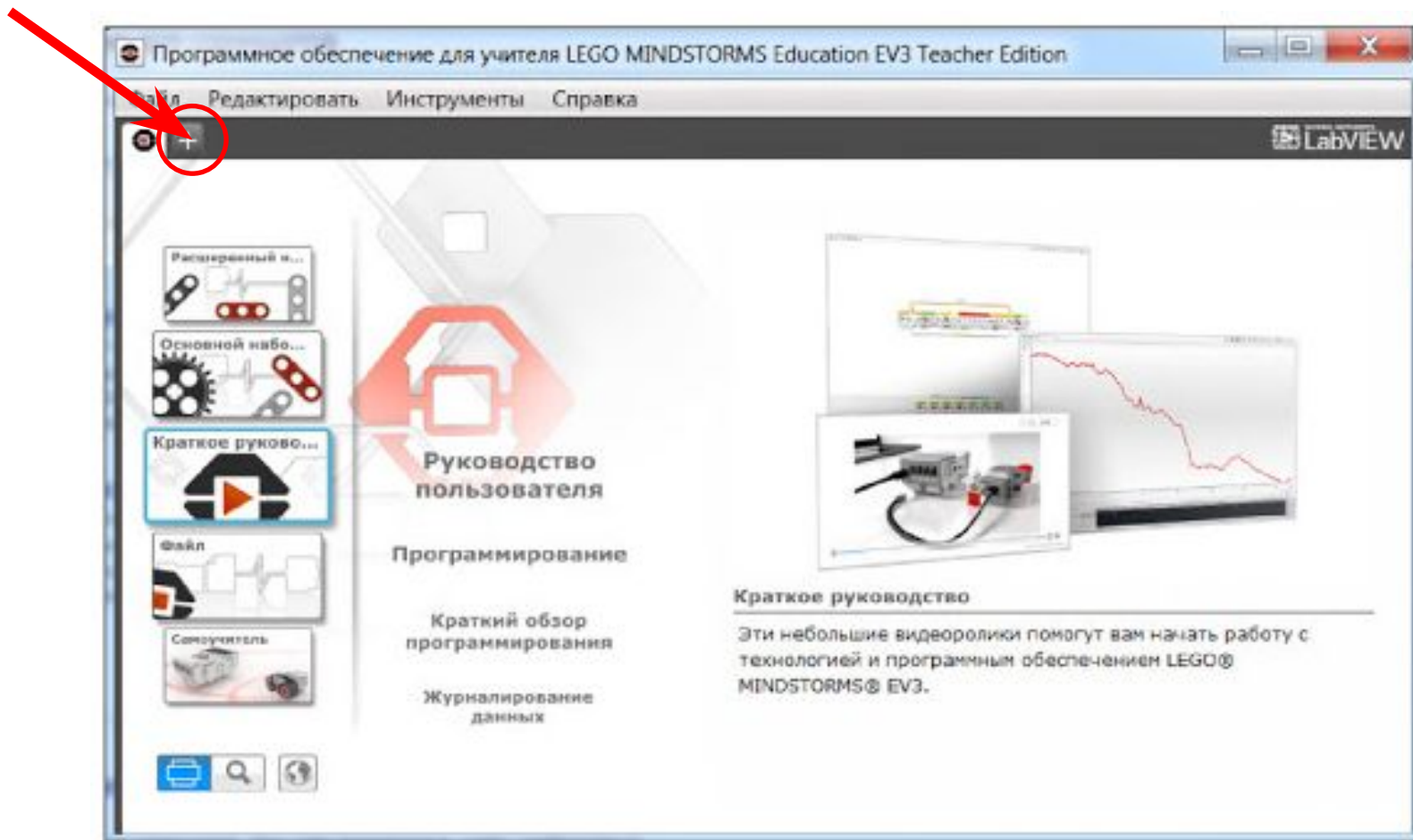
Проект – это новая составляющая среды программирования, которая отсутствовала в предыдущих версиях. Проект содержит:

- программы;
- объекты, используемые в программах проекта:
 - подпрограммы;
 - звуки, изображения, видеоролики, текстовые файлы;
 - переменные;
 - константы.

Создание проекта – вариант 1

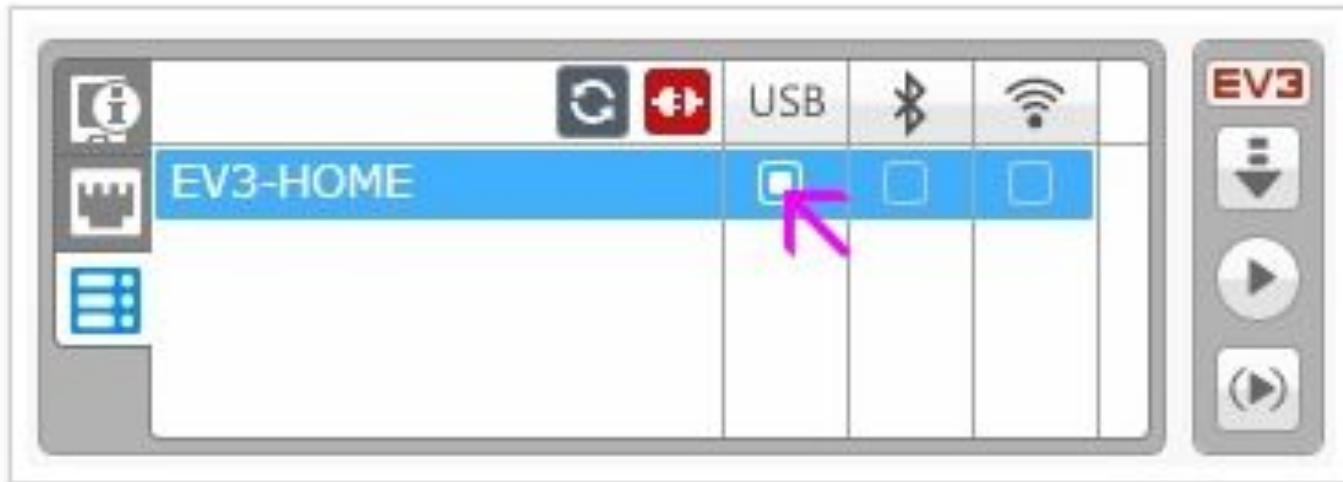


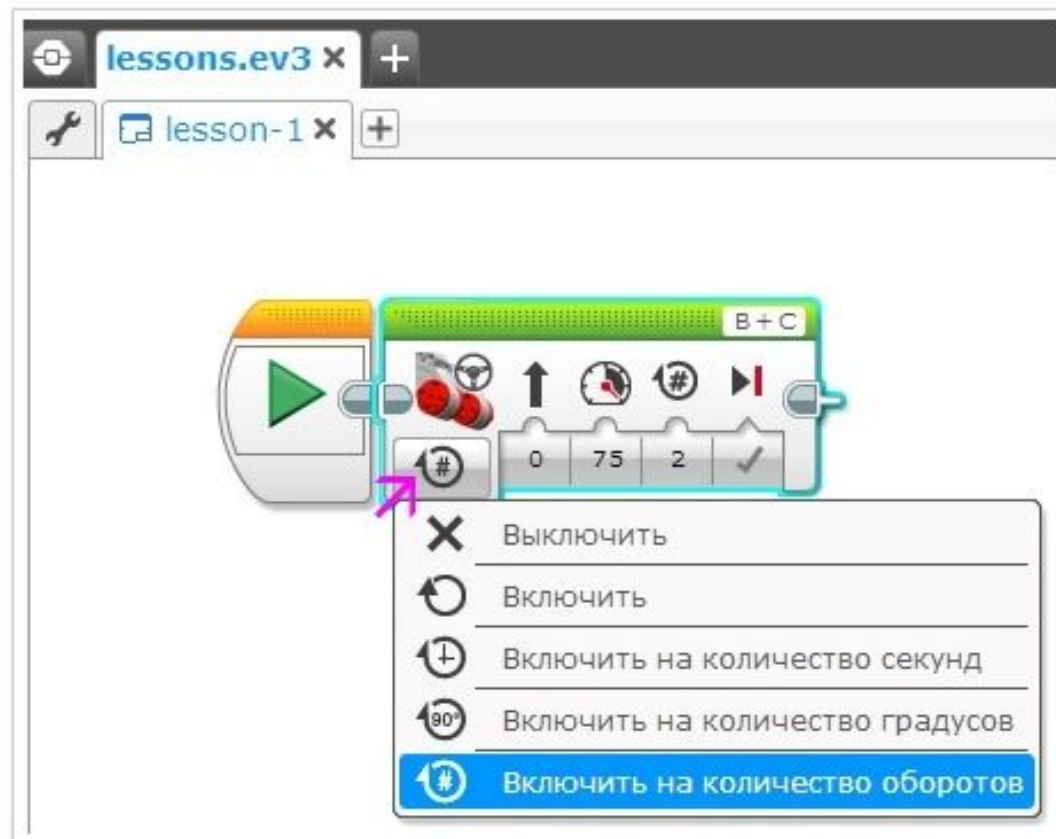
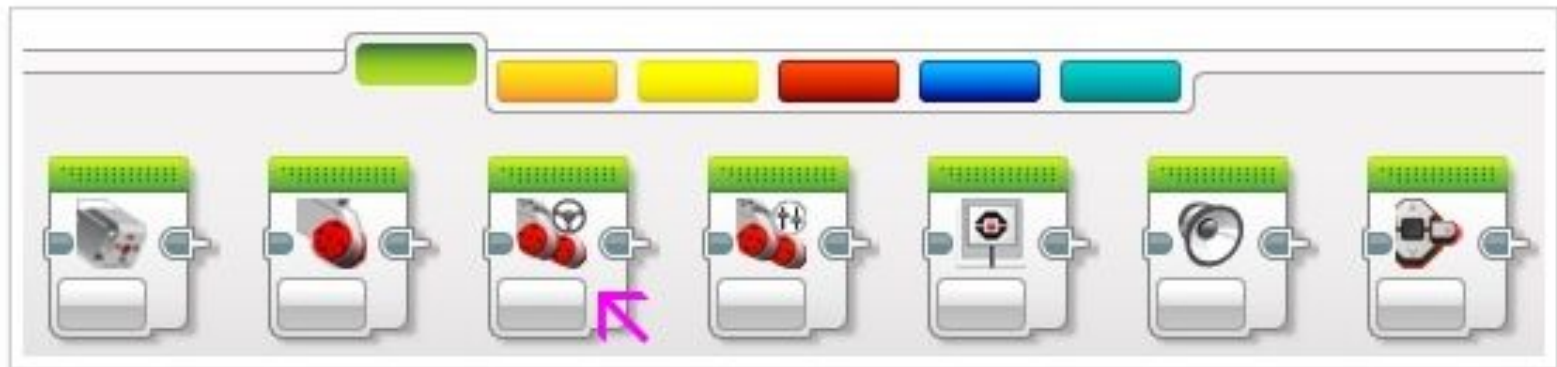
Создание проекта – вариант 2



В одном проекте может находиться множество программ. Для того, чтобы проект корректно загружался в нашего робота необходимо в названии проекта и программ использовать только буквы латинского алфавита! Давайте назовем наш проект **lessons** (уроки), а первую программу - **lesson-1** (урок-1). Для того, чтобы дать название проекту, воспользуемся главным меню программы: **"Файл" - "Сохранить проект как..."** Чтобы изменить название программы - следует сделать двойной щелчок мышью на её названии (program) и вписать свое название.

Подключаем робот к компьютеру





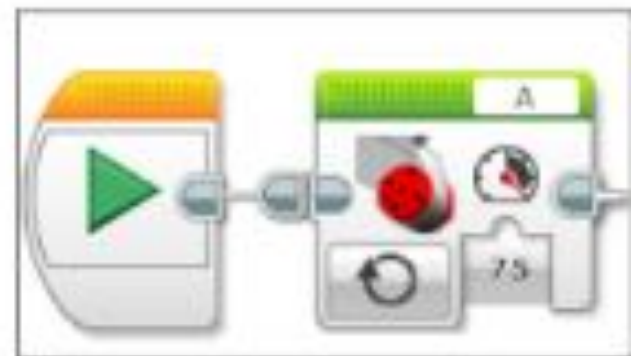
Способы соединения блоков



а)



б)



в)

Блок EV3 имеет 4 порта, обозначенных цифрами: **1, 2, 3, и 4**. Эти порты служат для подключения **только** датчиков. Для подключения моторов служат порты, обозначенные буквами: **A, B, C и D**. Можно подключать моторы в любые свободные порты, предназначенные для них. Но в случае управляемой тележки рекомендовано подключать моторы в порты: **B и C**.

Создаем программу и загружаем ее в микроконтроллер

