

Инструкция по сборке робота из деталей «ЛЕГО»

Уважаемые пользователи!

Представляем вашему вниманию инструкцию по сборке робота из деталей «ЛЕГО», передвигающегося по заданной траектории и переставляющего объекты, находящиеся у него на пути.

Начинайте сборку с подбора деталей: микроконтроллер EV2, 2 мотора, 2 датчика цвета, штифты, балки со штифтами, изогнутые балки со штифтами (рис. 1).



Рис. 1

Последовательно соедините детали с микроконтроллером и присоедините кабели к соответствующим разъемам (рис. 2)

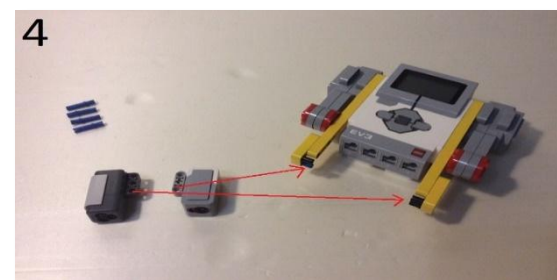
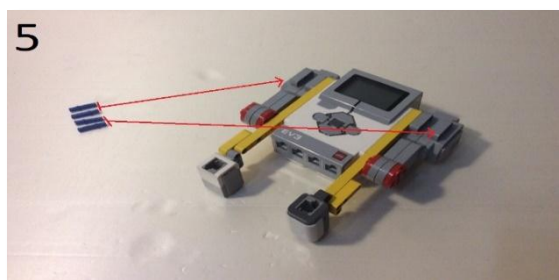
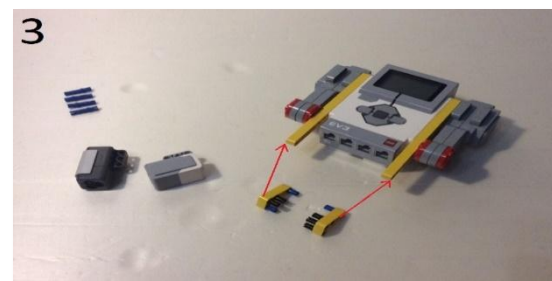
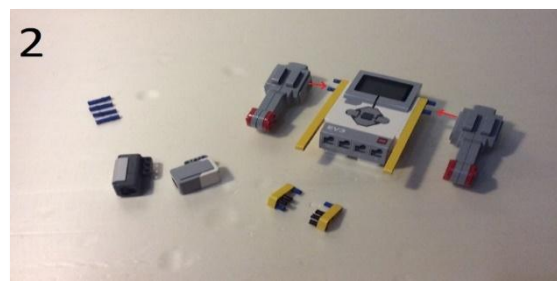
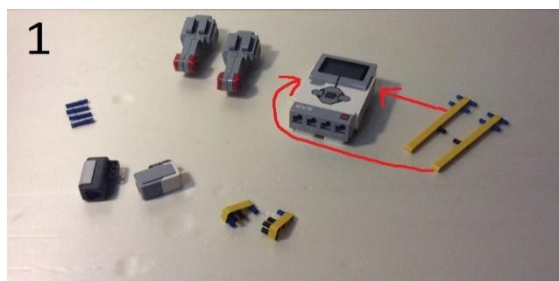


Рис. 2

Присоедините к мотору штифты и балку со штифтами, разверните балку, закрепите и введите штифты в зацепление, присоедините датчик касания (рис. 3)

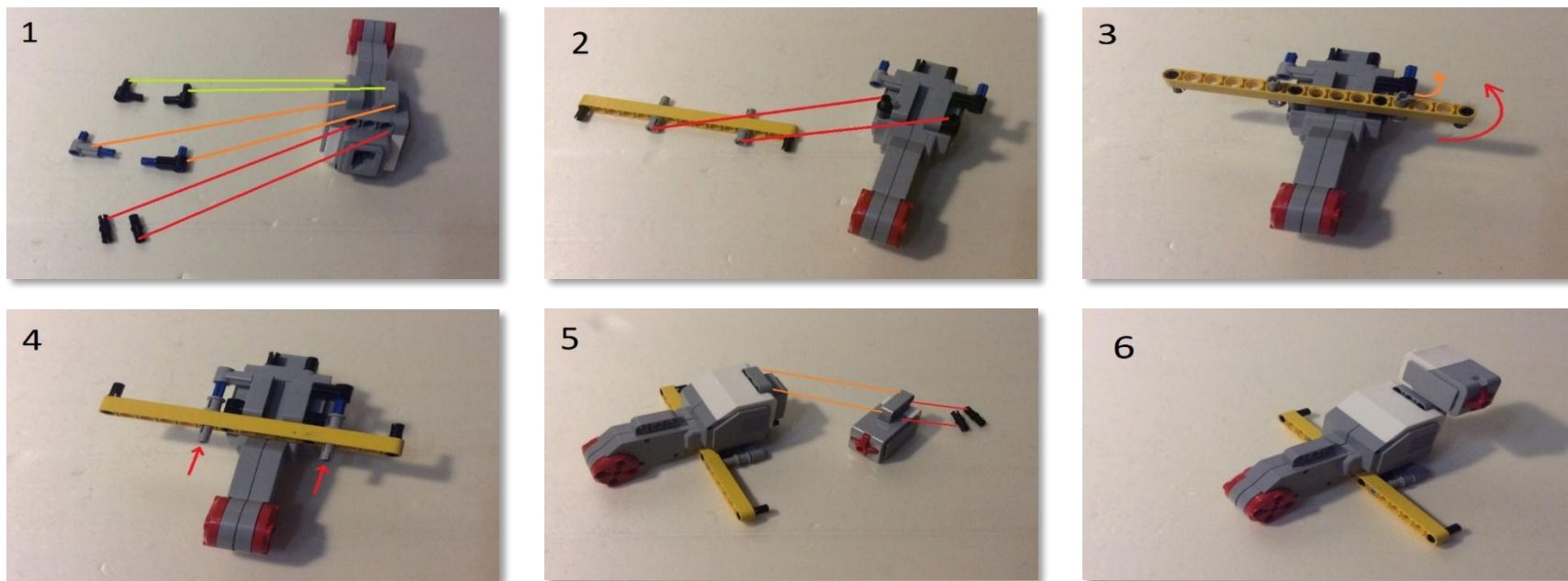


Рис. 3

Последовательно введите в зацепление штифты, балку и квадратные балки; получившуюся деталь соедините с мотором (рис. 4)

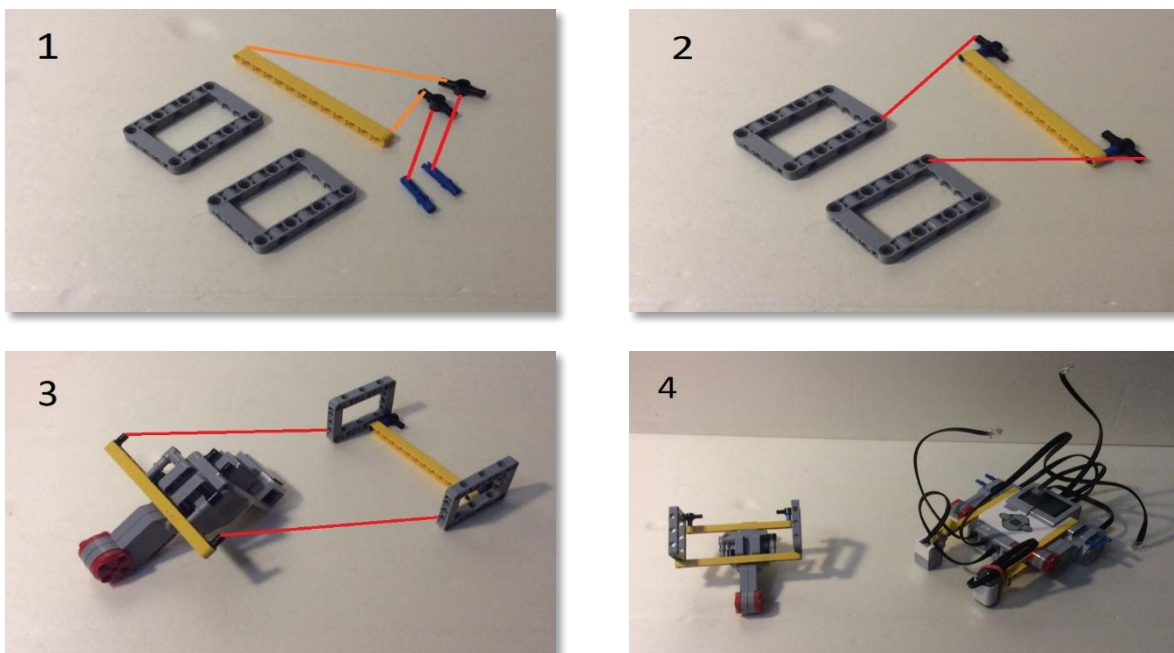


Рис. 4

Оси, диски и шины соедините и введите в зацепление с основанием робота (рис. 5)

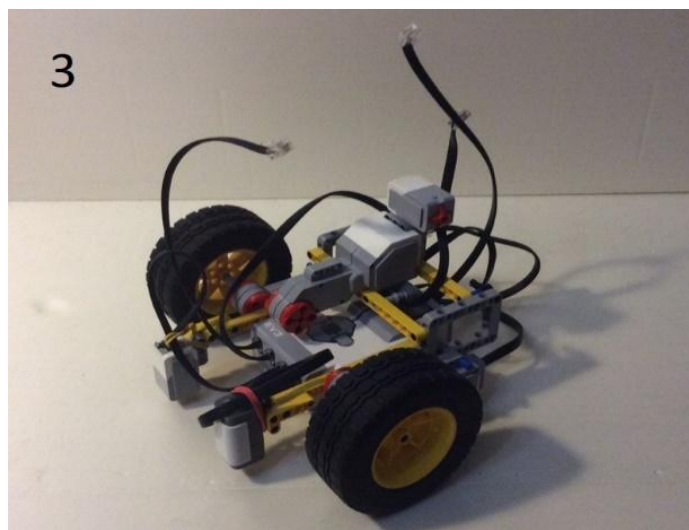
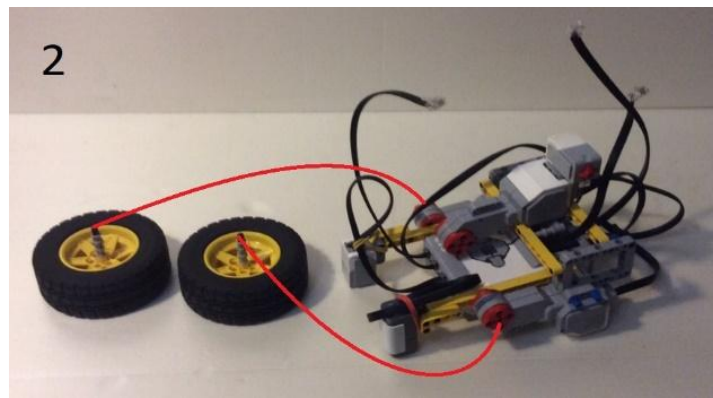
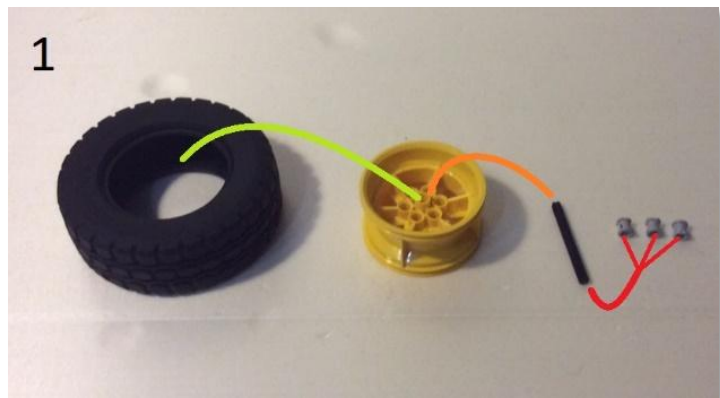


Рис. 5

Соедините средний мотор с балками и штифтами, добавьте к конструкции еще одну балку, ось и шестеренку (рис. 6)

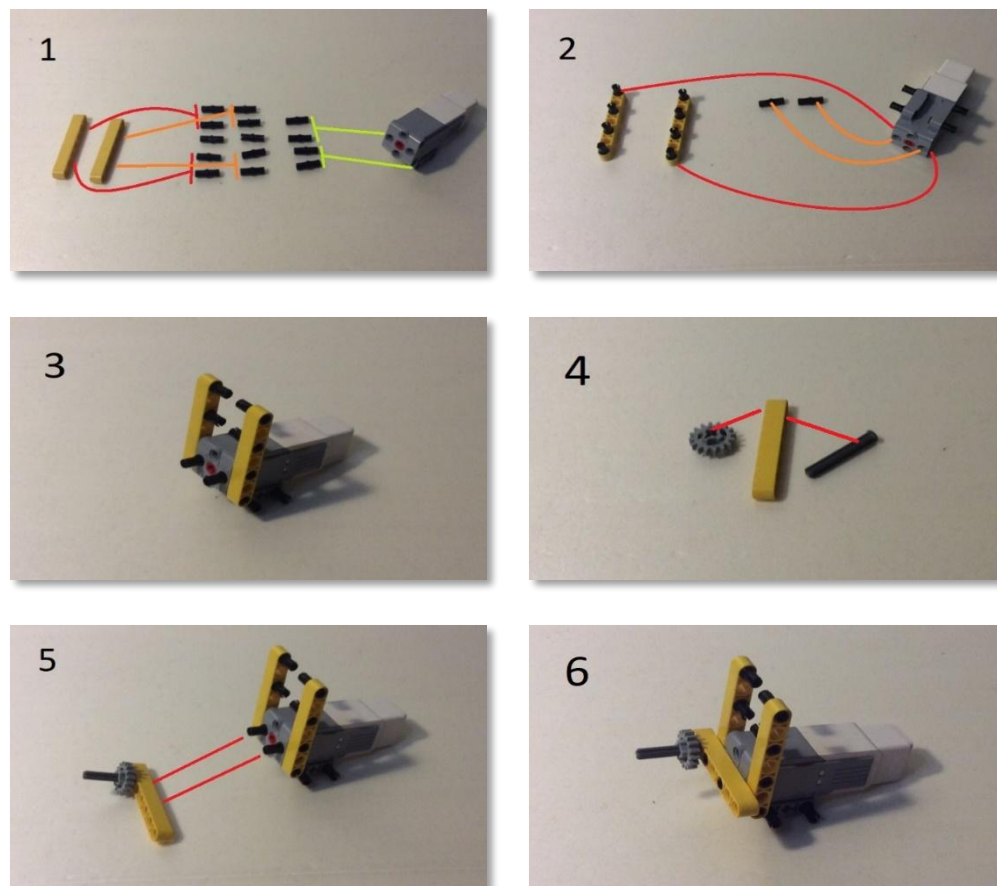


Рис. 6

Ультразвуковой сенсор совместите с изогнутыми балками со штифтами и средним мотором, а также деталью, изображенной на рис. 6.6 (рис. 7)

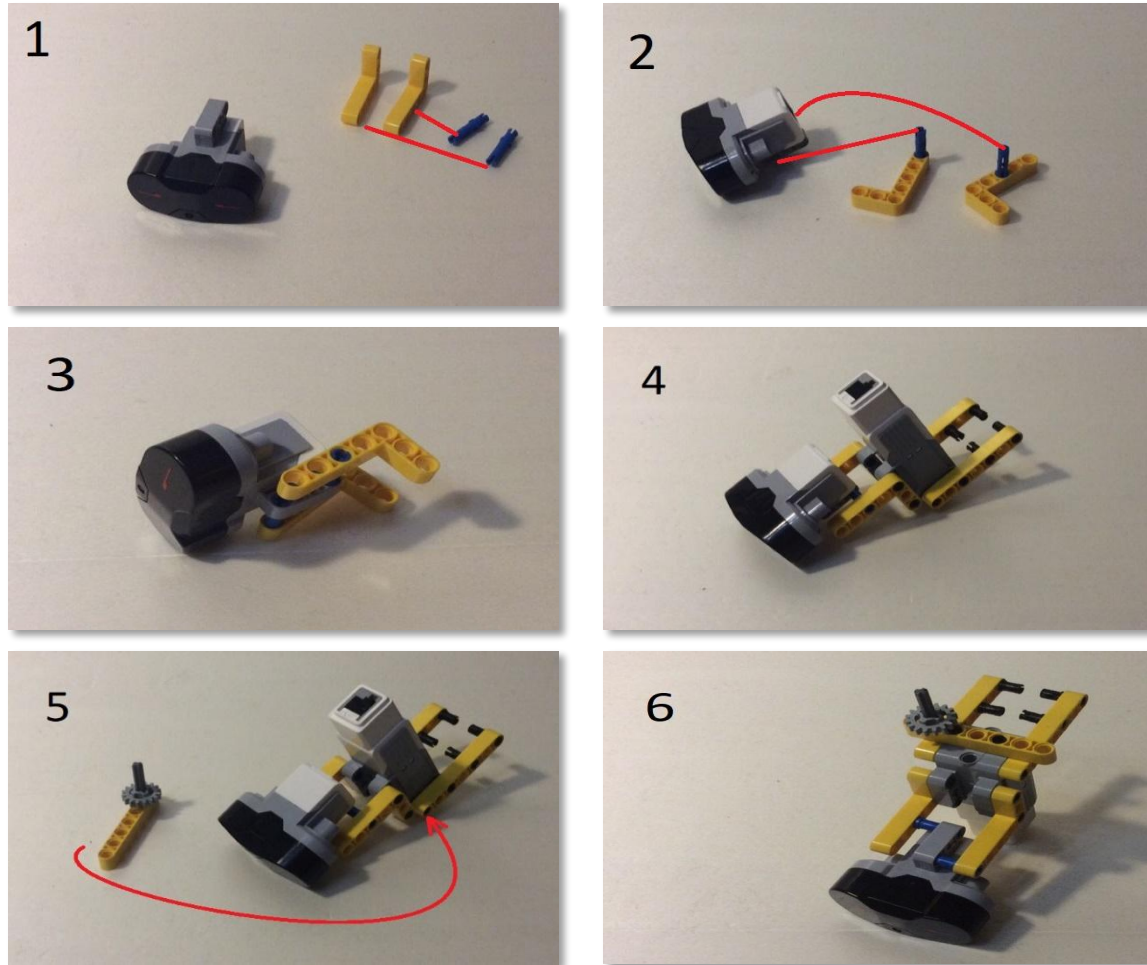


Рис. 7

Объедините в одну конструкцию изогнутые балки со штифтами, ось, шестеренку и корпус робота (рис. 8)

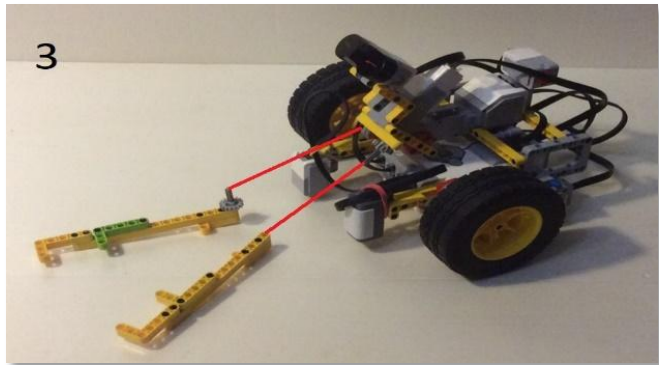
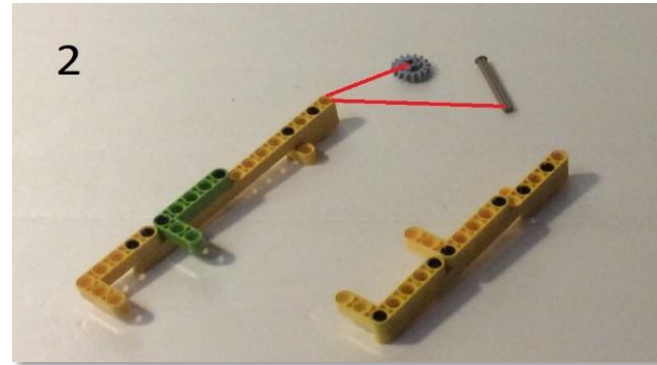
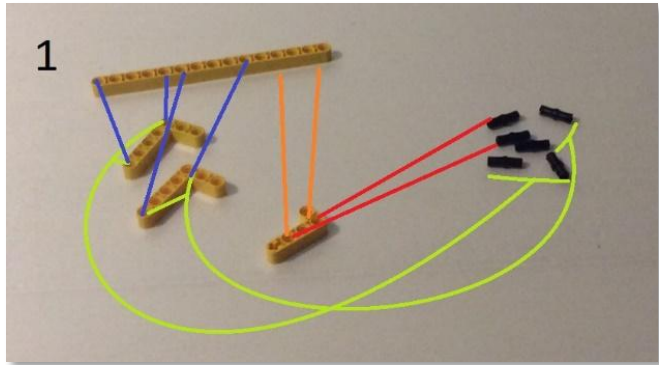


Рис. 8

РОБОТ ГОТОВ!