



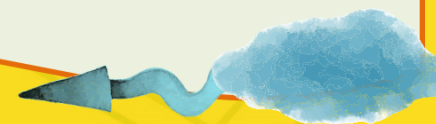
Обійми від робота

Ціль

- Вивчити основні методи виявлення кольору датчиком кольору.
- Навчитися використовувати датчик кольору для виявлення об'єктів.
- Вивчити застосування умовної логіки.



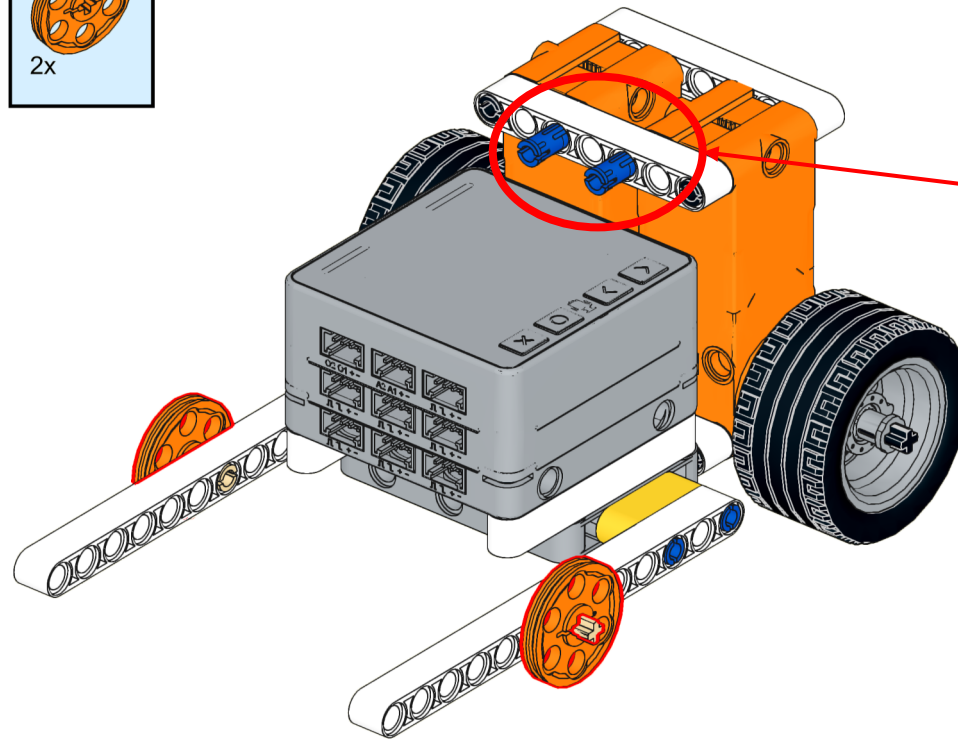
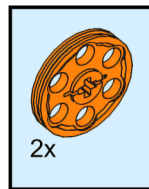
01 Збирання



Збирання

Див. Урок 1 для
повної інструкції

23

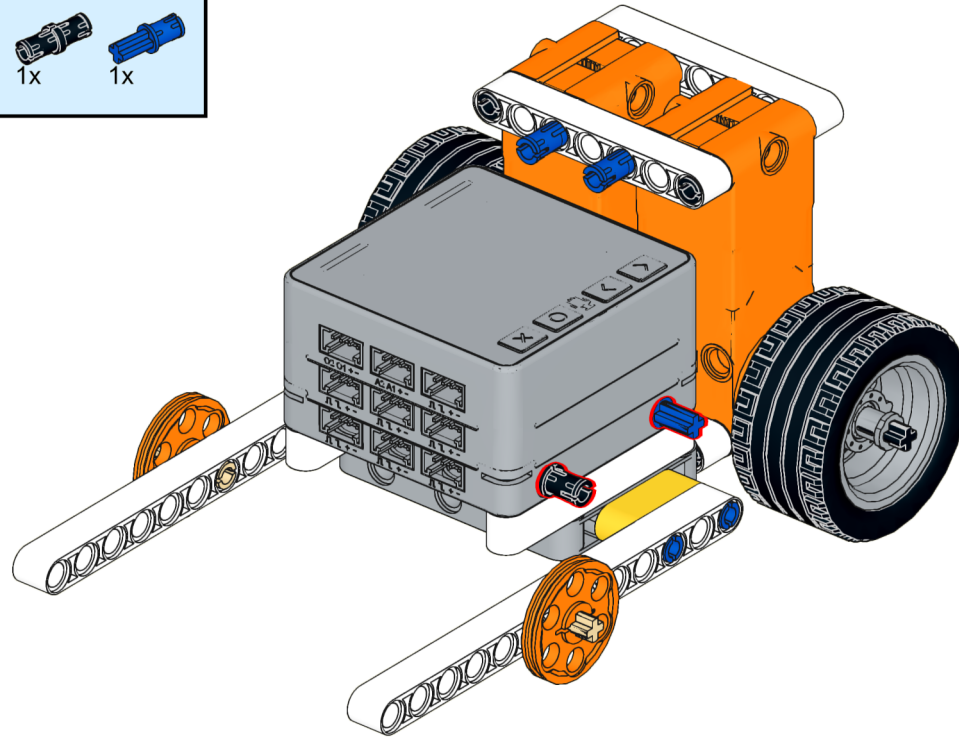
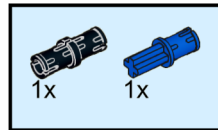


**Замініть
двоконтактний роз'єм
на триконтактний
роз'єм**



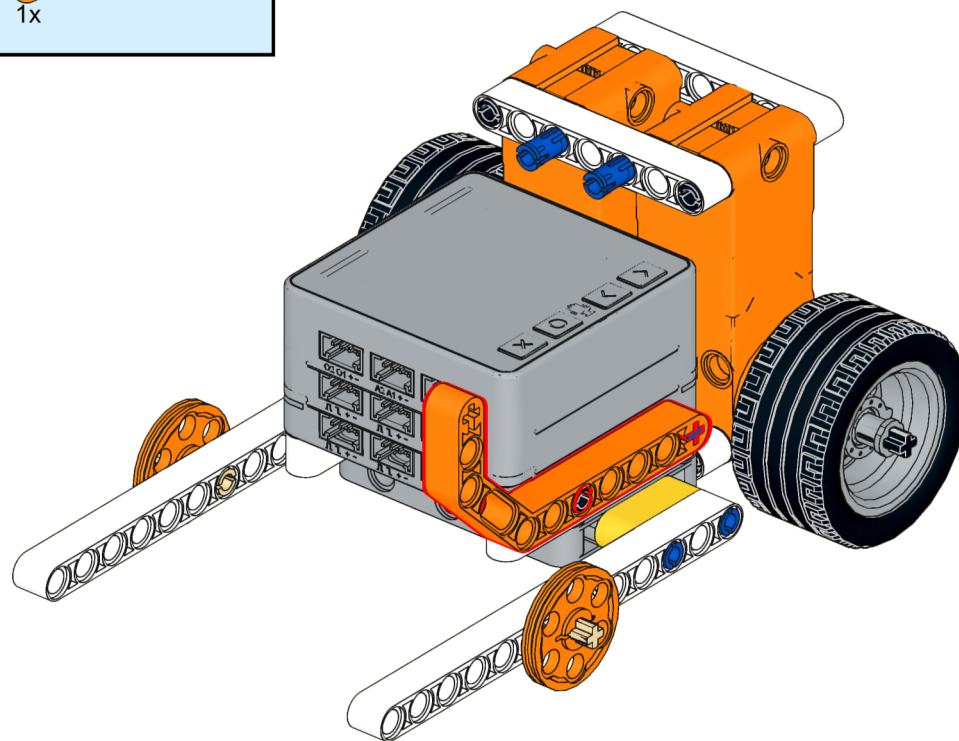
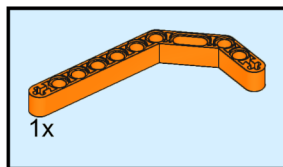
Збирання

24



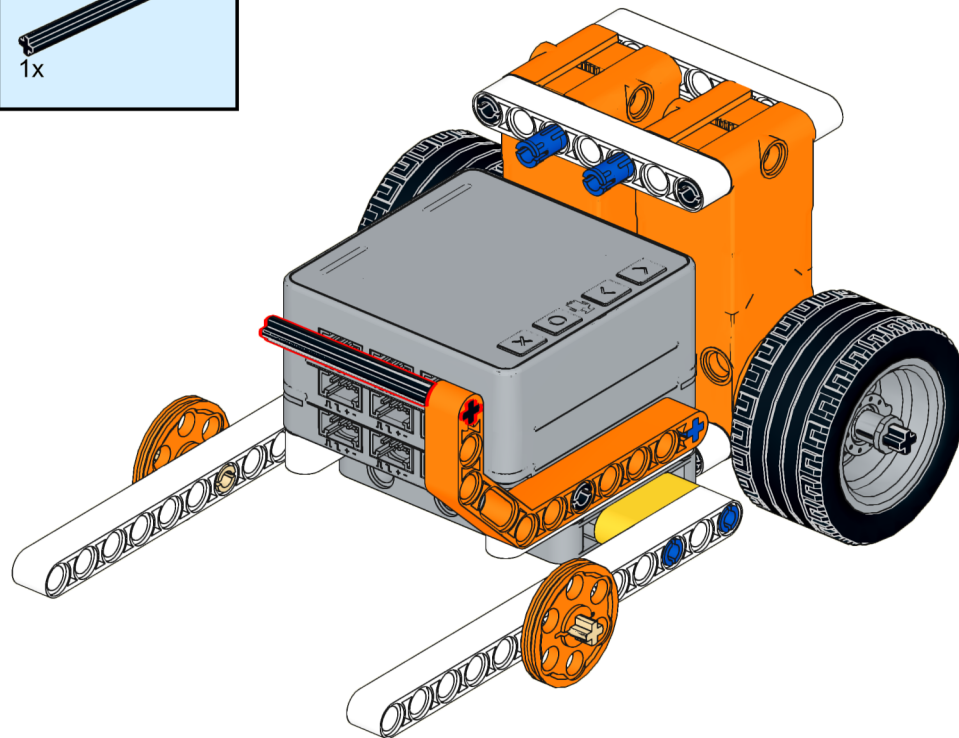
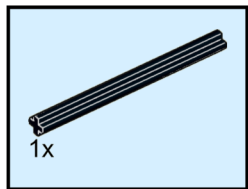
Збирання

25



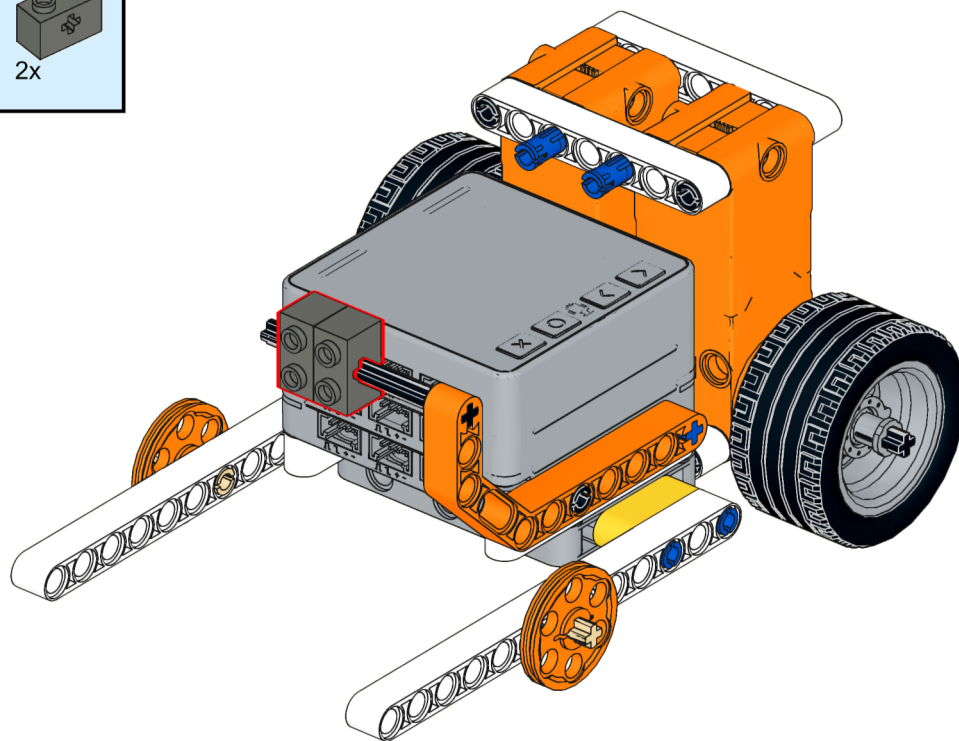
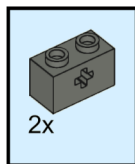
Збирання

26



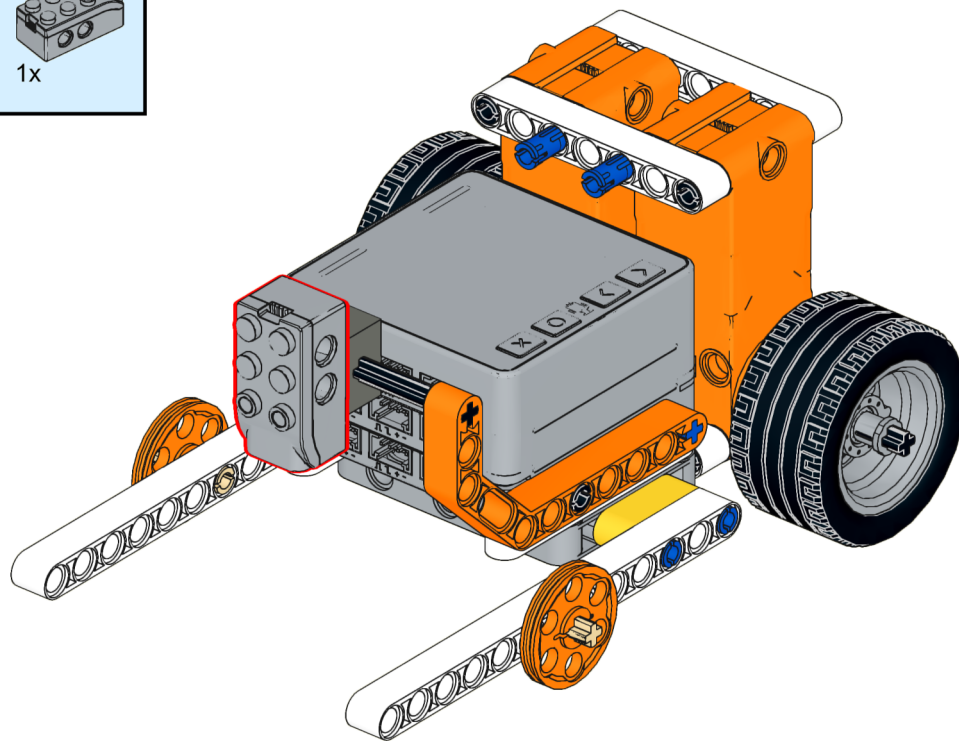
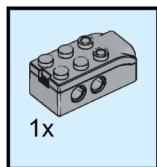
Збирання

27



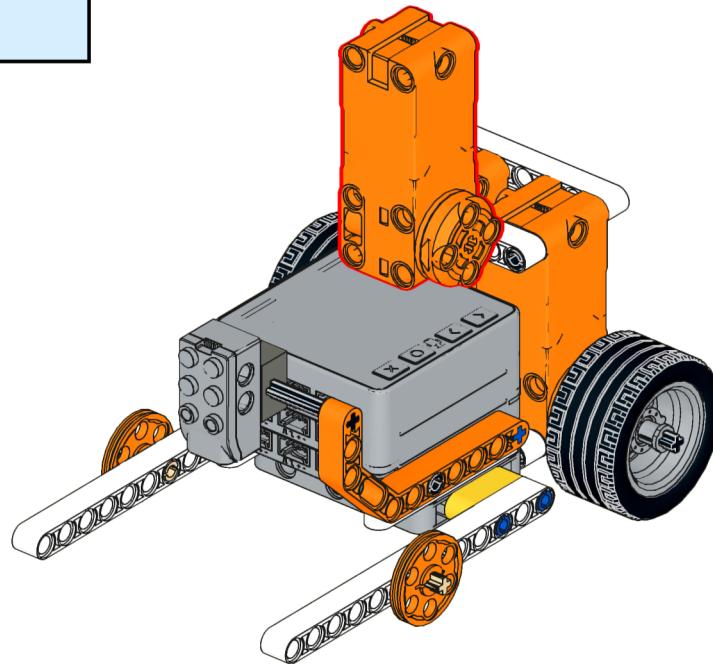
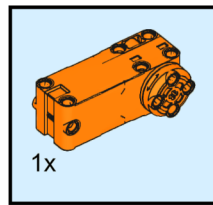
Збирання

28



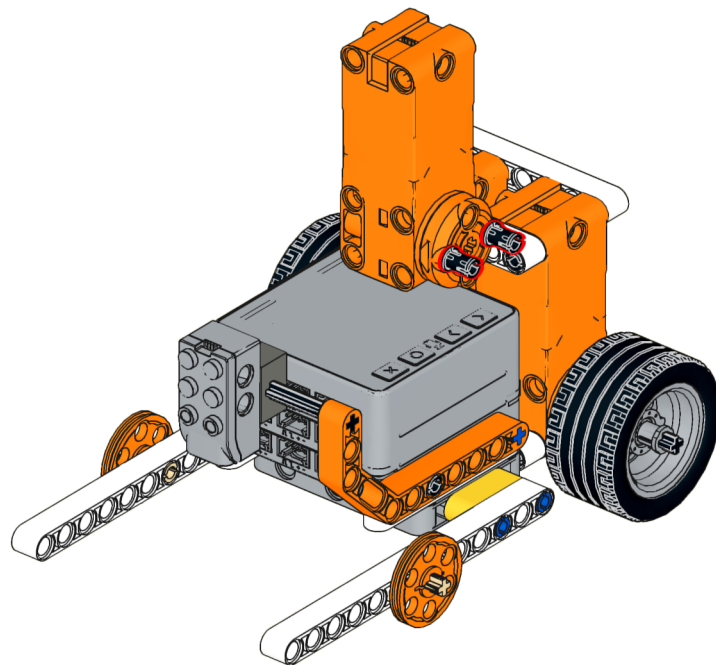
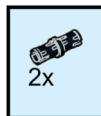
Збирання

29



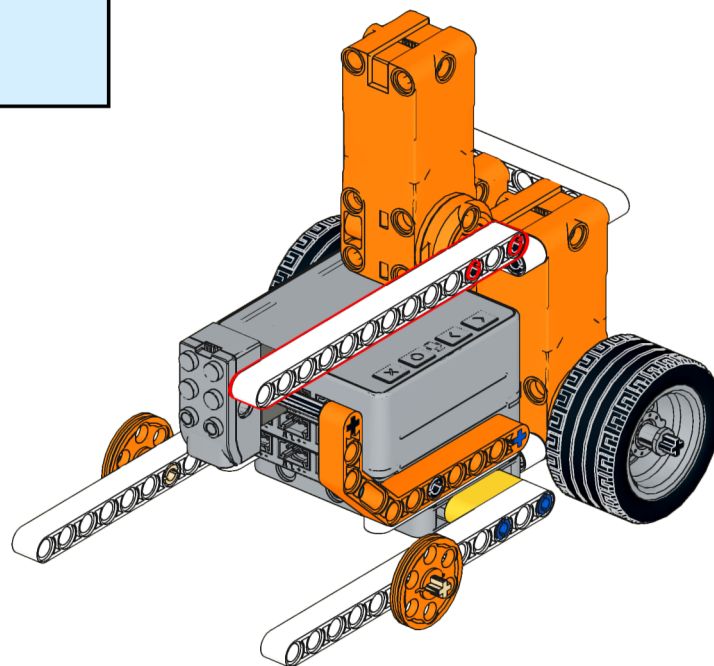
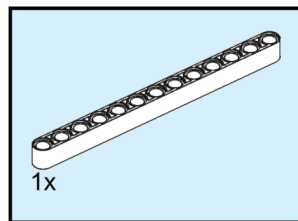
Збирання

30



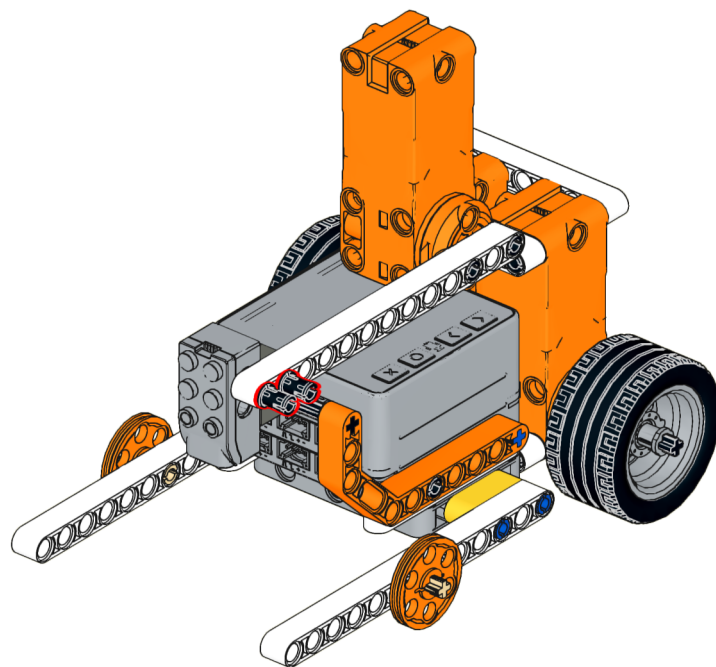
Збирання

31



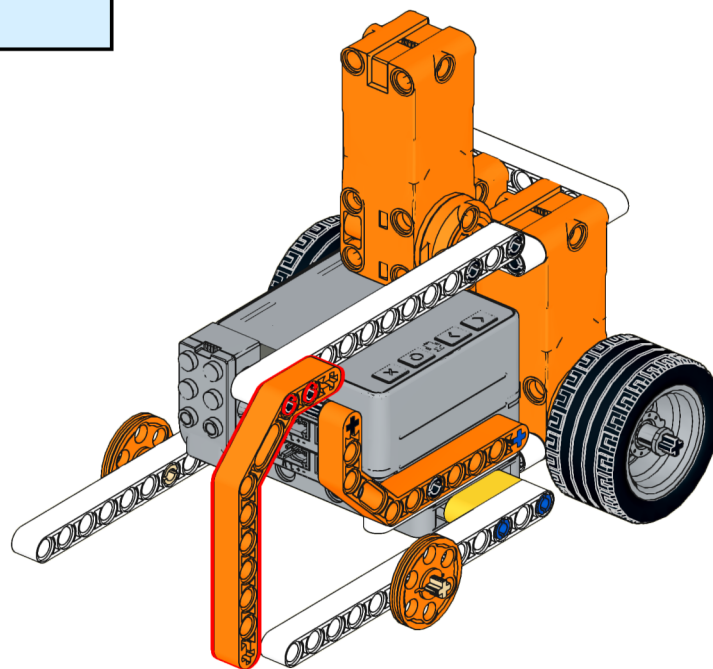
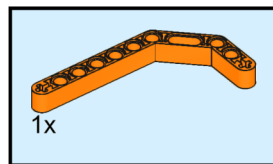
Збирання

32



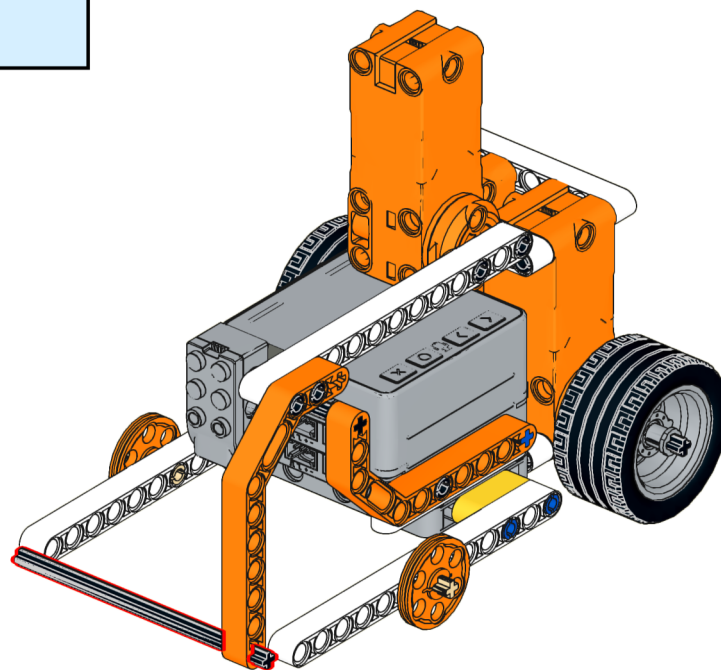
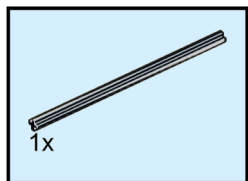
Збирання

33



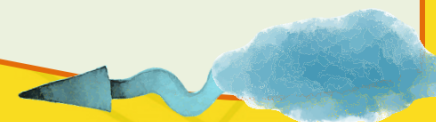
Збирання

34



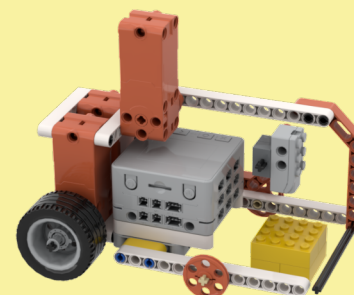
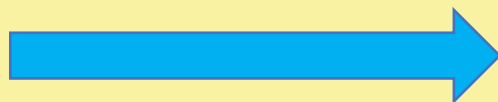
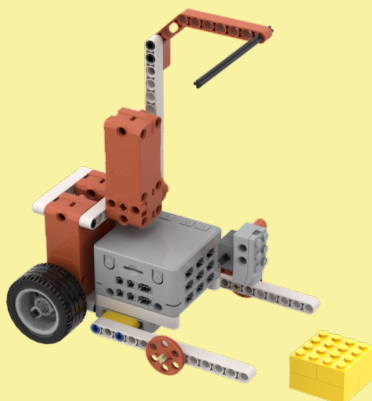


02 Завдання



Завдання

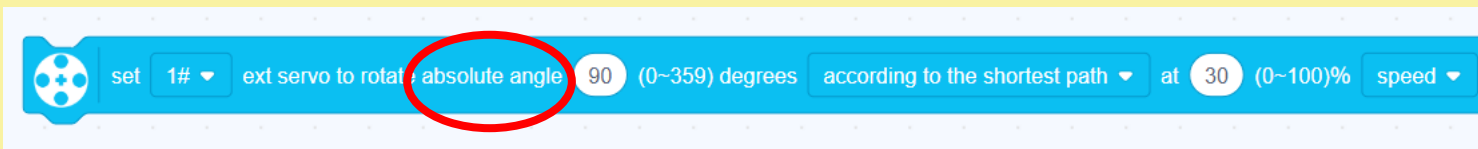
Завдання 1 : Схопити предмет



Після виявлення об'єкта опустить роботизовану руку, щоб переконатися, що предмет повністю захоплено.



1. Використовуючи відносне керування кутом, роботизована рука може рухатися з



2. Використовуючи абсолютне керування кутом, зверніть увагу на нульове положення абсолютного кута.

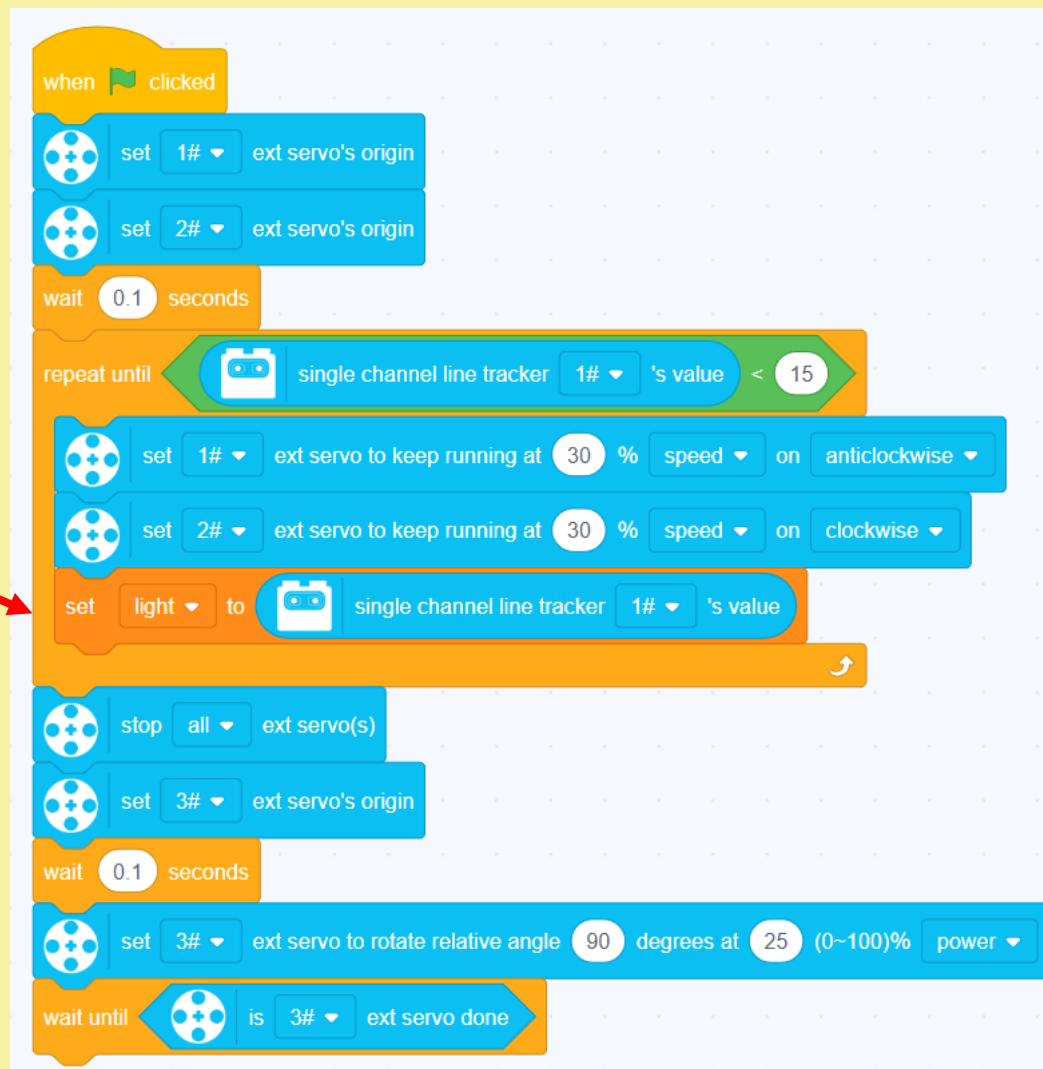


Завдання

Довідкова програма

Все ще пам'ятаєте, для чого
призначений цей модуль?

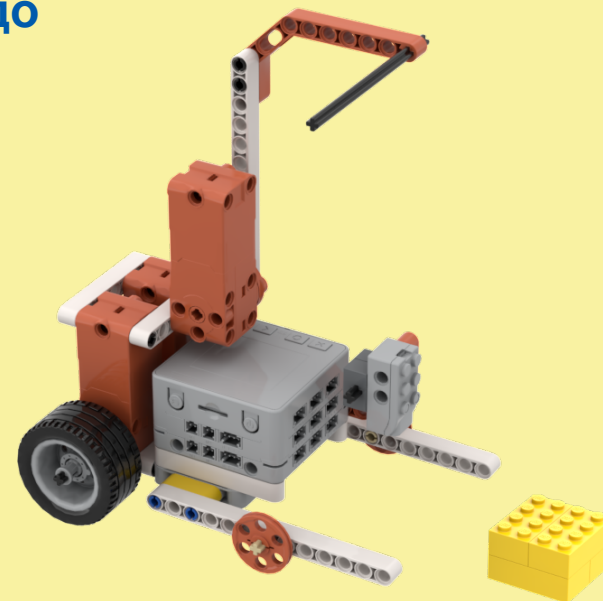
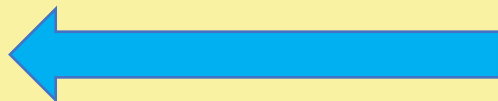
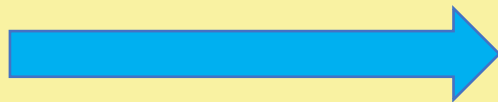
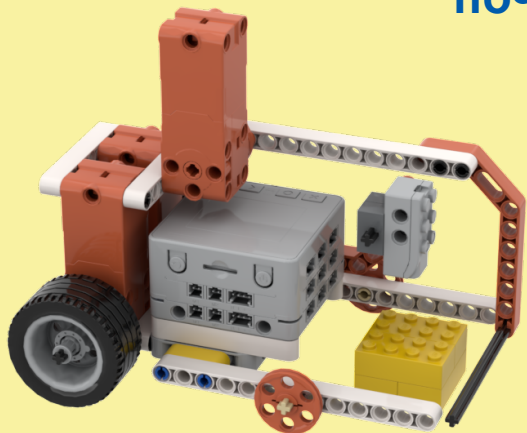
Зверніть увагу на
вибір ID двигуна.



Завдання

Завдання 2 : Перенести предмет

Після перенесення предмета вперед підніміть роботизовану руку та поверніться до початкової точки.

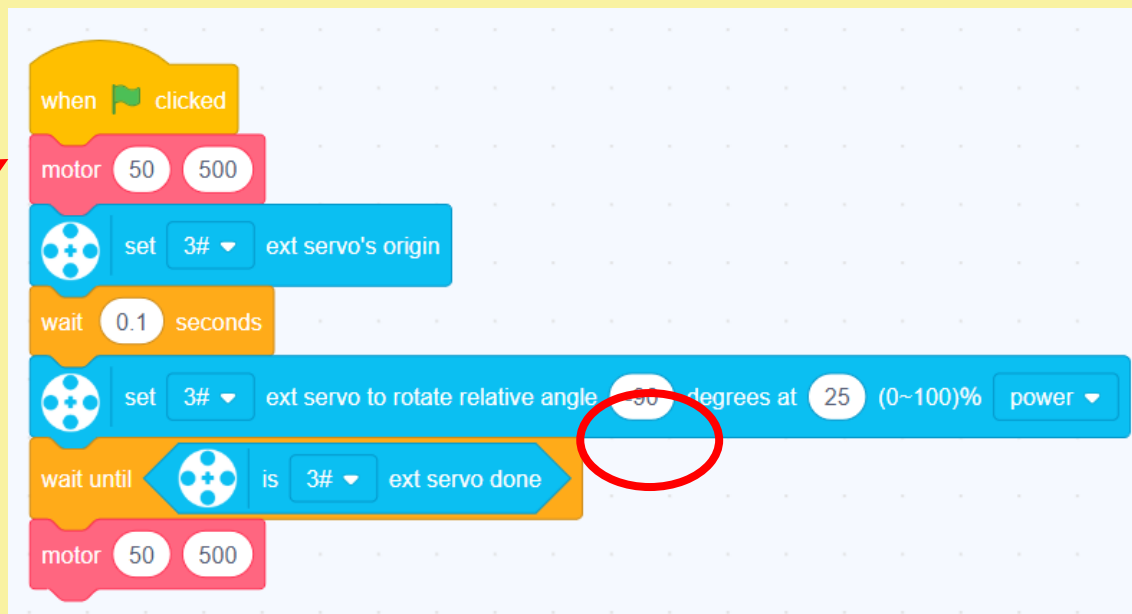


Завдання

Довідкова програма

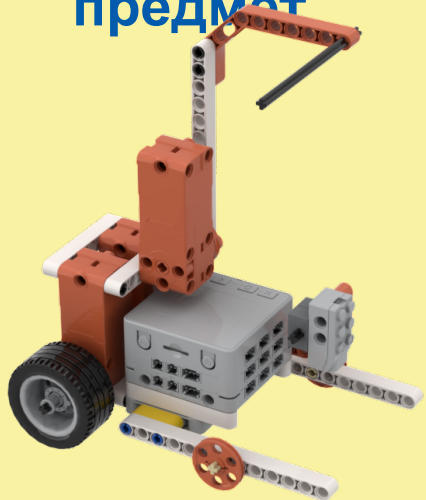
Пам'ятаєте, для чого
призначений цей модуль?

Зверніть увагу на
напрямок роботизованої
руки.



Завдання

Завдання 3 : Перенести предмет



Просуньте вперед, щоб отримати предмет, перенесіть його до визначеного місця, відпустіть предмет та поверніться до початкової точки.

