



**Обійми від робота**

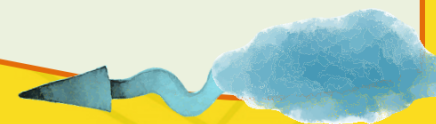
## Мета

- Ознайомтеся з основними методами визначення кольору за допомогою датчика кольору.
- Навчіться використовувати датчик кольору для розпізнавання об'єктів.
- Ознайомтеся із застосуванням умовної логіки.





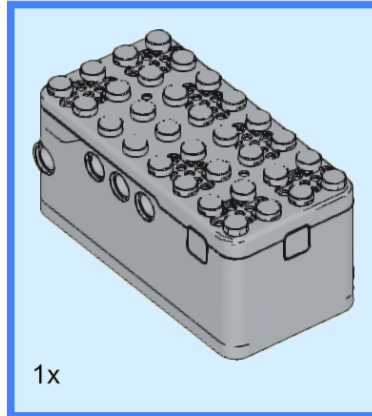
# 01 Збірка



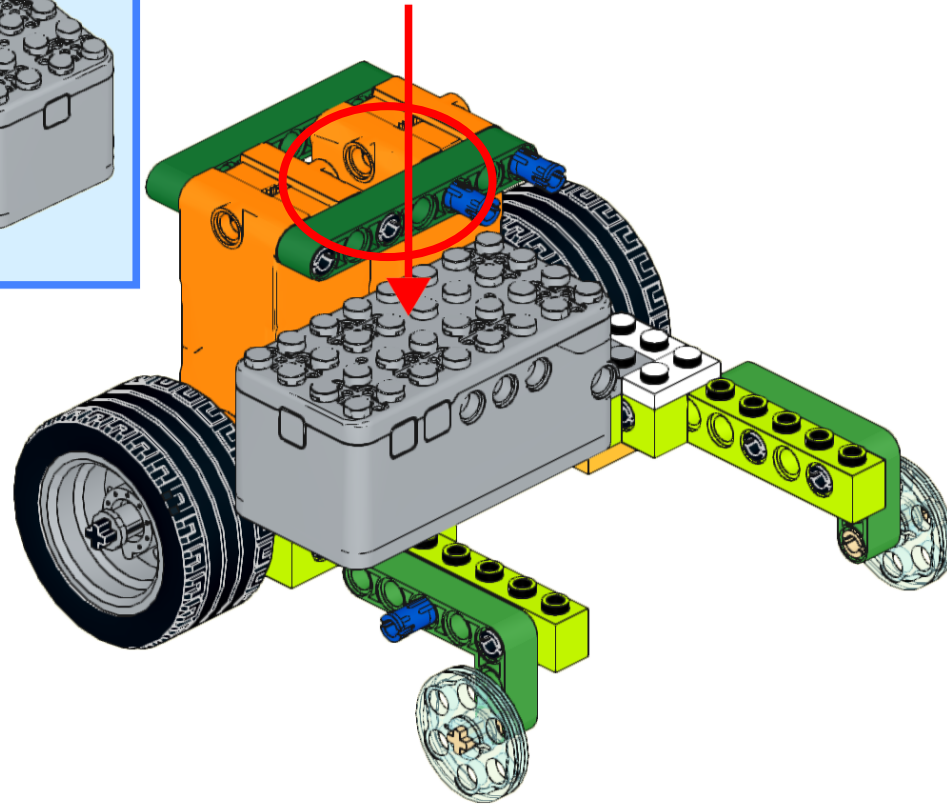
# Збірка

Почніть збірку з уроку 5.

20



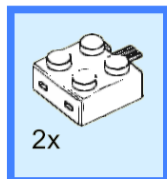
Замініть двоконтактний роз'єм на триконтактний.



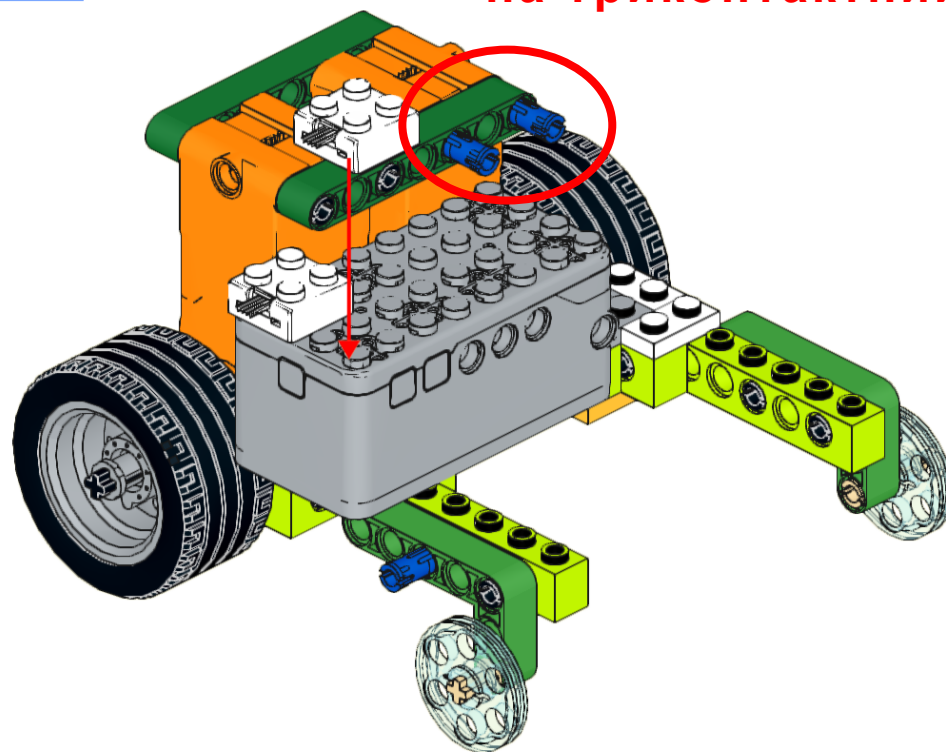
Змініть розташування блоку керування.



21

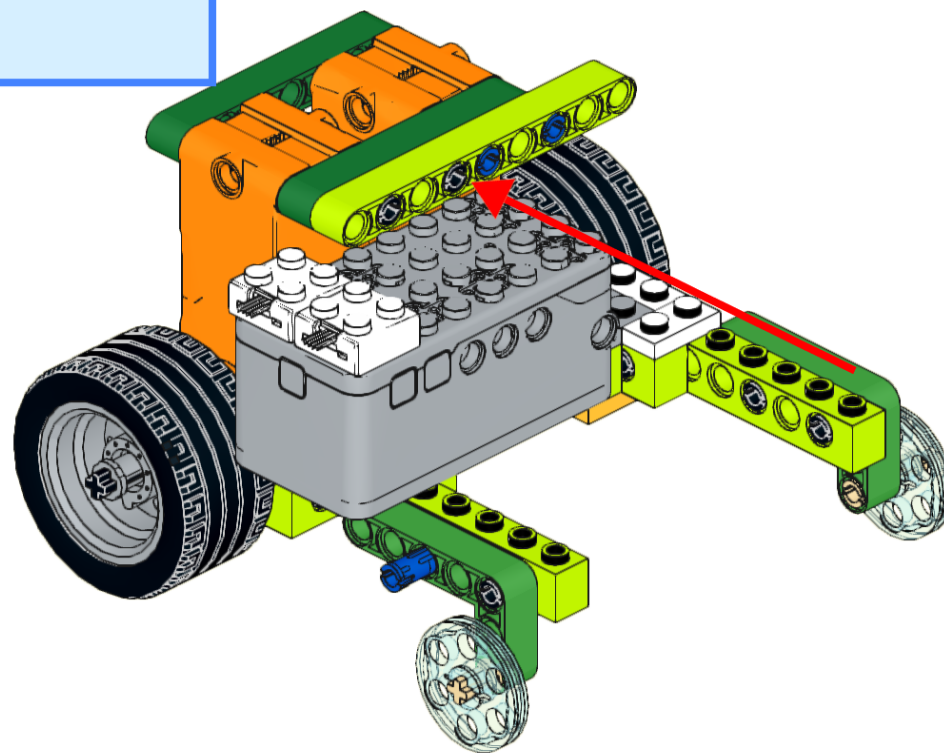
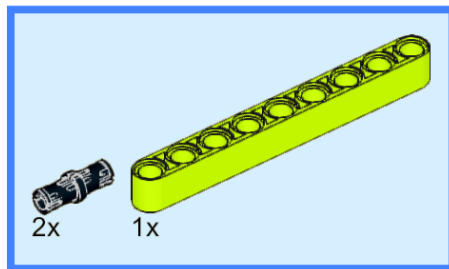


Замініть  
двоконтактний роз'єм  
на триконтактний.



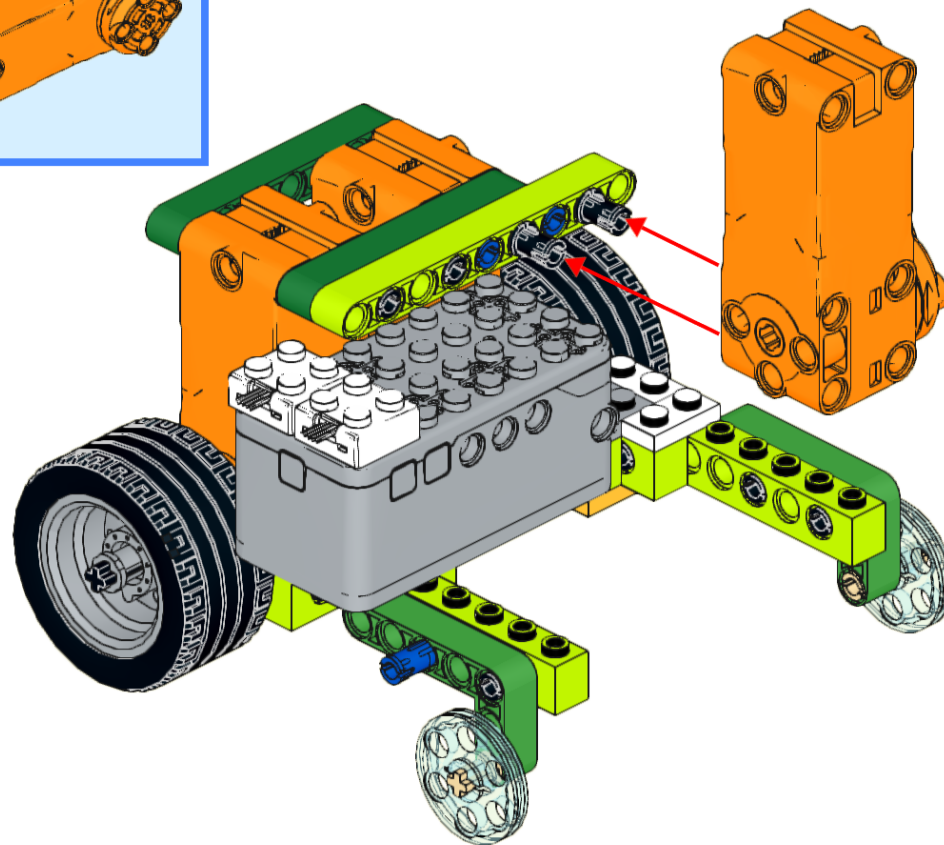
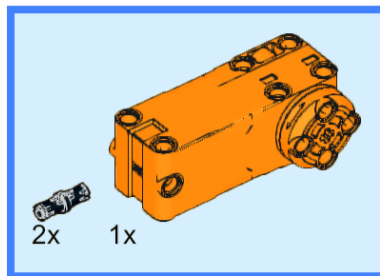
# Збірка

22



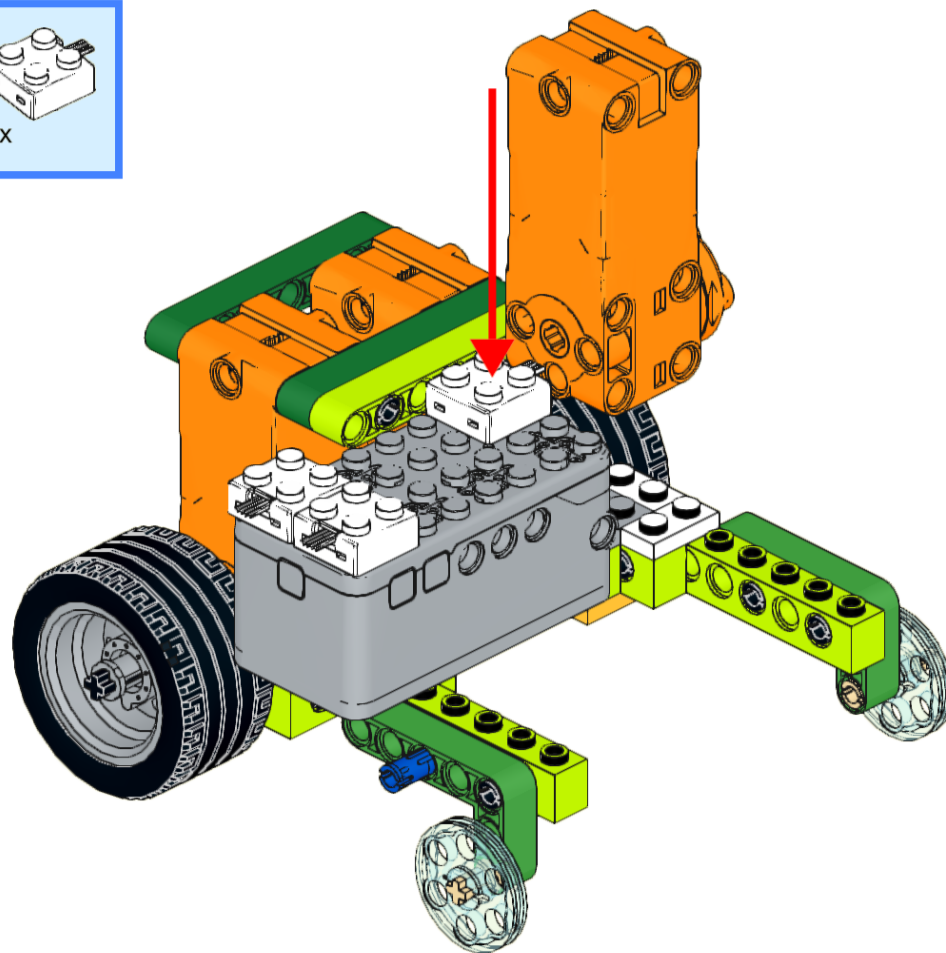
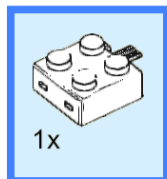
# 3бipкa

23



3бipкa

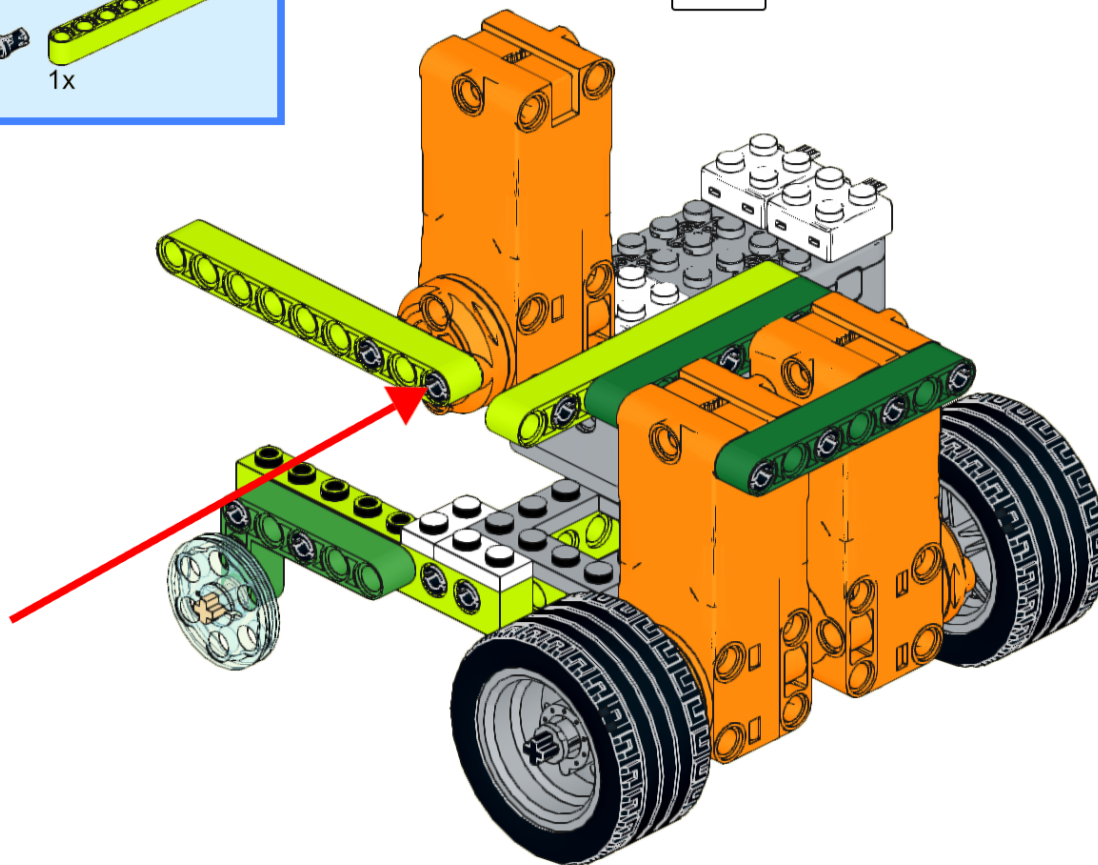
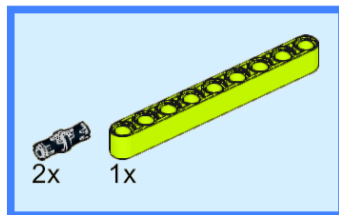
24



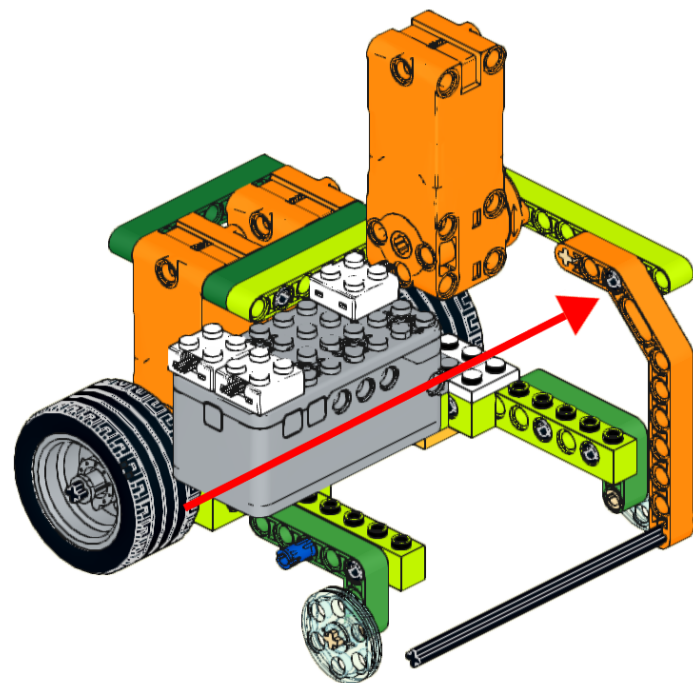
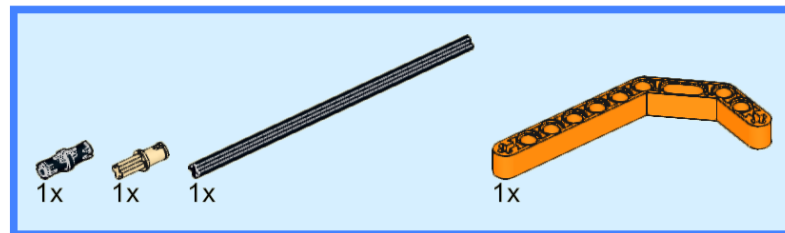


# 3бipкa

25



## 26

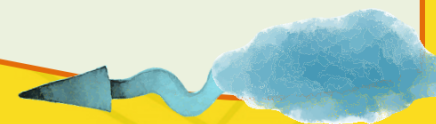


**Не забудьте встановити датчик відтінків сірого перед початком завдання.**





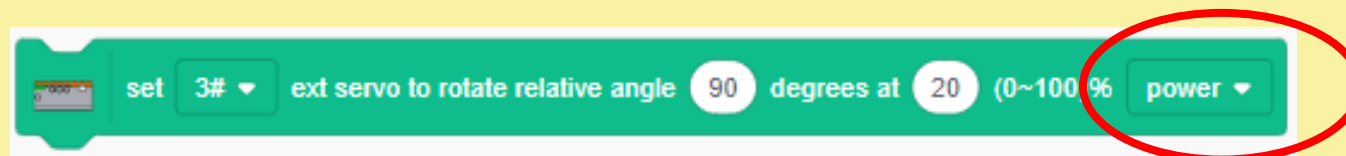
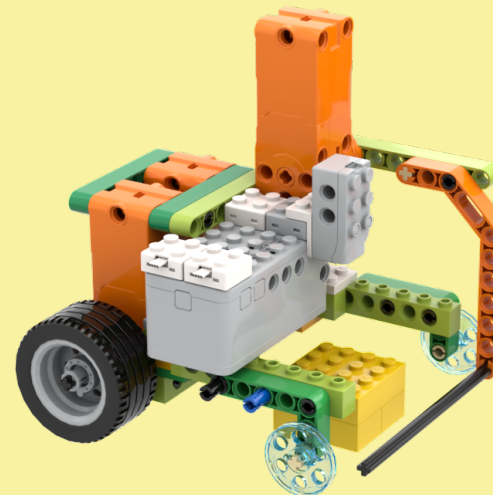
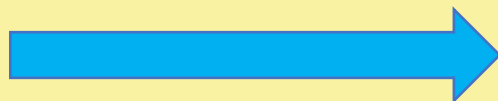
## 02 Завдання



## Завдання

### Завдання 1: Схопити предмет

Після виявлення об'єкта опустить роботизований маніпулятор, щоб переконатися, що предмет повністю захоплений.



Троботизований маніпулятор повинен рухатися повільніше, тому рекомендується використовувати Power mode для його керування.

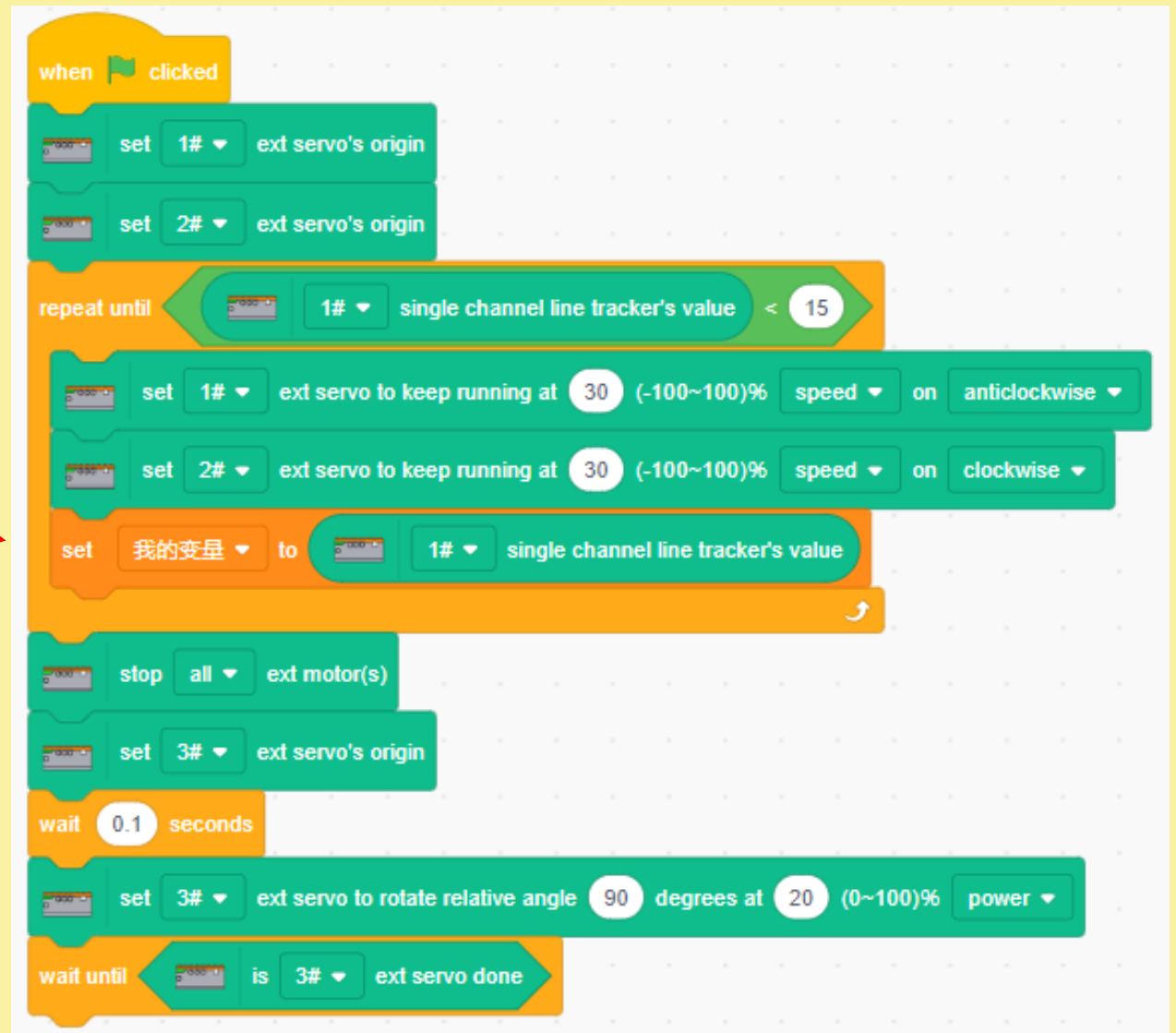


## Завдання

### Рекомендована програма

Пам'ятаєте, для чого цей модуль?

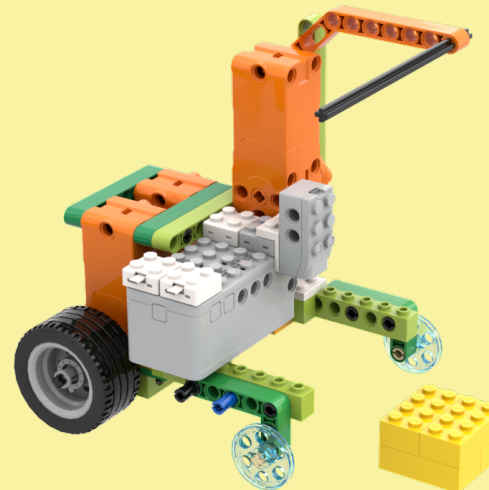
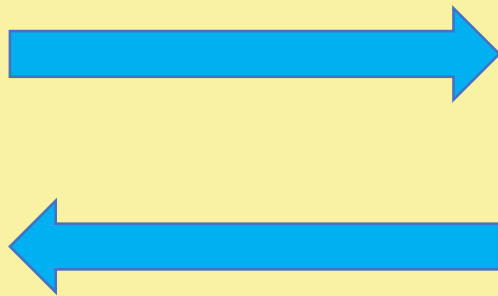
Зверніть увагу на вибір ID двигуна.



## Завдання

### Завдання 2: Перенесення предмета

Після перенесення предмета вперед підніміть роботизований маніпулятор і поверніться до початкової точки.

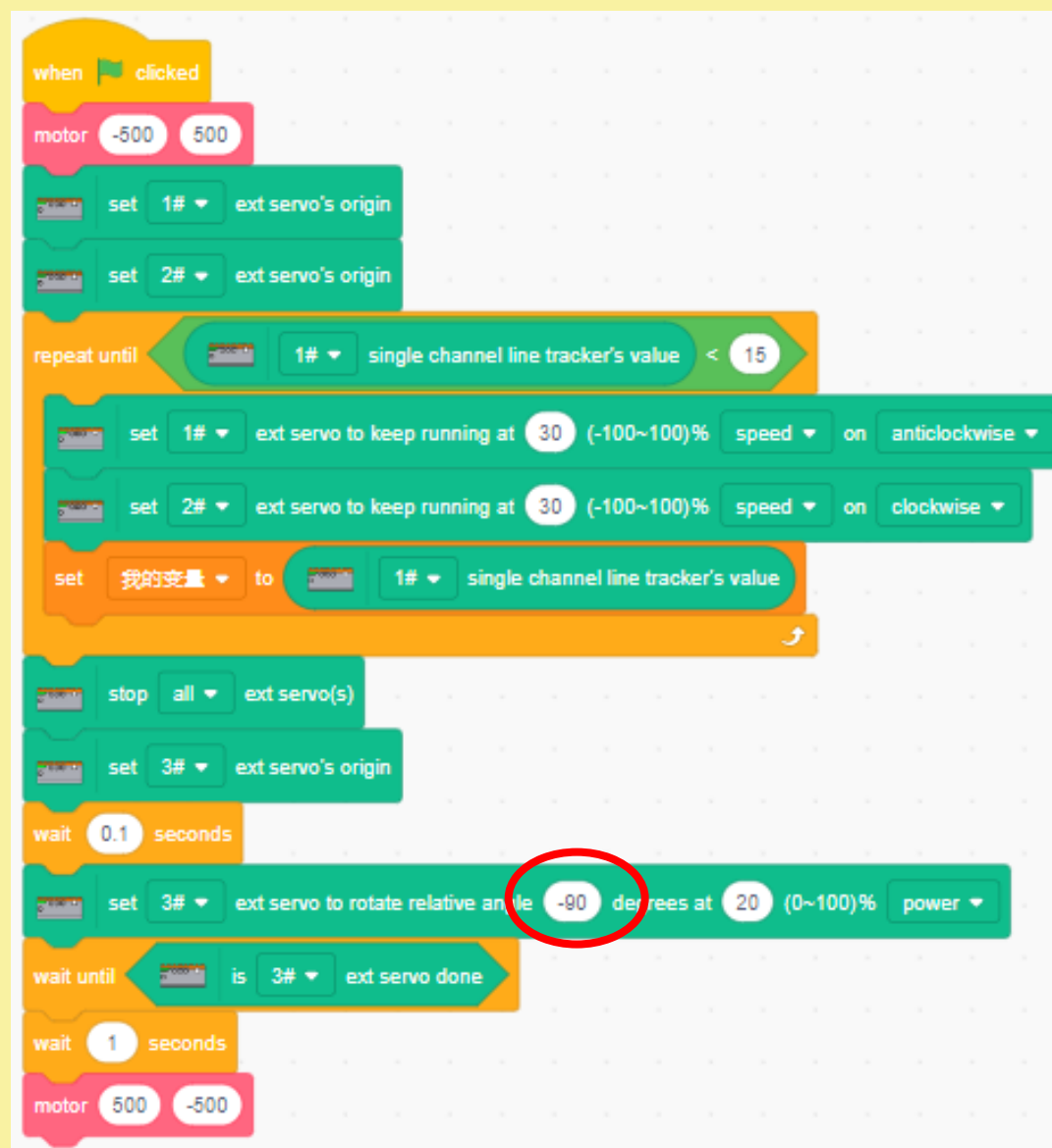


## Завдання

Рекомендована  
програма

Пам'ятаєте, для чого цей  
модуль?

Зверніть увагу на напрямок  
роботизованого маніпулятора.



## Завдання

### Завдання 3: Перенесення предмета

Просуньтеся, щоб взяти предмет, перенесіть його у визначене місце, відпустіть предмет і поверніться до початкової точки.

