

## Пример занятия



# План урока



Изучаем новое



Собираем робота



Решаем задачи

# Шагающие роботы помощники

- Благодаря стопоходящему передвижению данный робот сможет перемещаться на различных видах поверхностей, взбираться на возвышения и с большой точностью совершать манипуляции с различными модулями. Манипулятор на гексапODE служит для захвата объектов и перемещения их в пространстве. Так же к нему могут крепиться различные установки

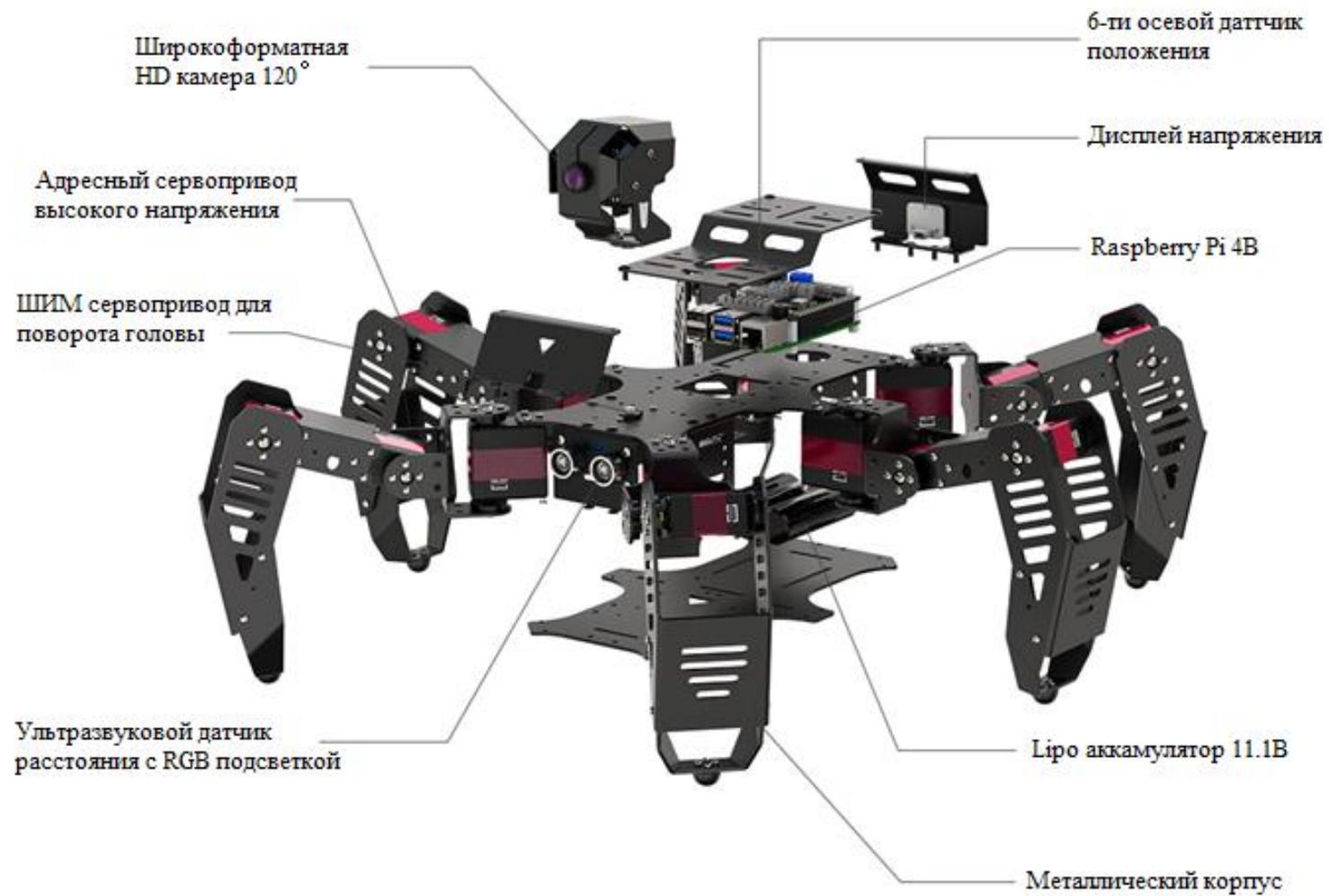


# Собираем робота

---



# Составные части



# Адресные сервомоторы



**LX - 224 HV Servo**

Крутящий момент: 20 кг\*см.  
Материал вала и шестерней: Алюминий



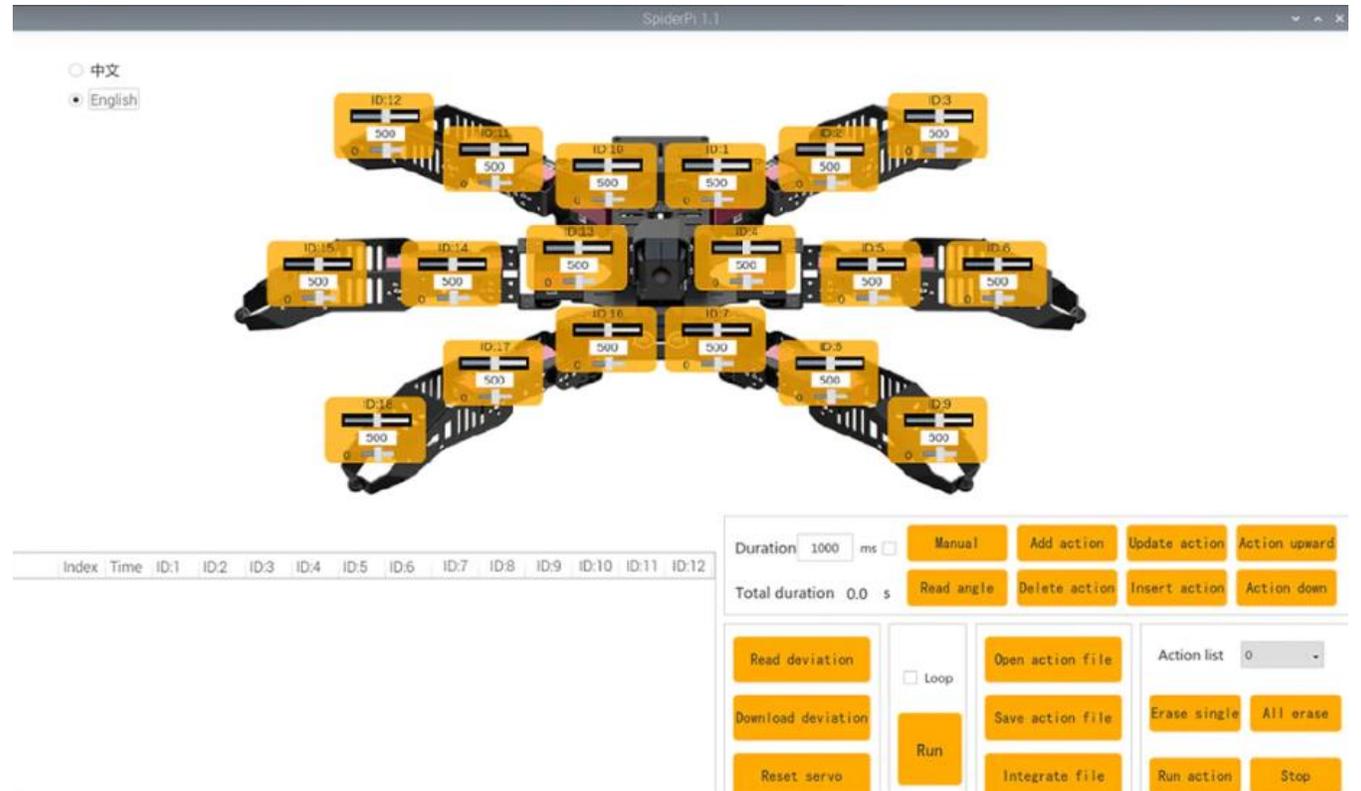
# Подключение



- Подключаемся к роботу через VNS
- Запускаем программу Spider Pi
- Программируем

# Непосредственное управление моторами

- Программирование происходит путем добавления контрольных точек или углов сервоприводов друг за другом.
- Нажмите на кнопку «Run online» и управляйте при помощи ползунков положением моторов в реальном времени
- Нажмите на кнопку «add action» для того чтобы робот запомнил данное положение



# Решаем задачи

---

- Задание 1

Запрограммируй робота чтобы он помахал передней лапой

- Задание 2

Пусть робот поднимает каждую лапу поочередно

- Задание 3

Пусть робот поочередно поднимает сначала по 1 лапе потом по 2 лапы затем по 3

# ЧТО МЫ СЕГОДНЯ УЗНАЛИ?\*

## \* ВОПРОСЫ ДЛЯ ПРОВЕРКИ УСВОЕНИЯ МАТЕРИАЛА

---

- Что такое многокомпонентные системы?
- Какие электронные элементы используются в конструкции?
- Что такое адресный сервопривод?
- Какую кнопку нужно нажать чтобы робот запомнил положения моторов