



Step 3

Инструкция по запуску



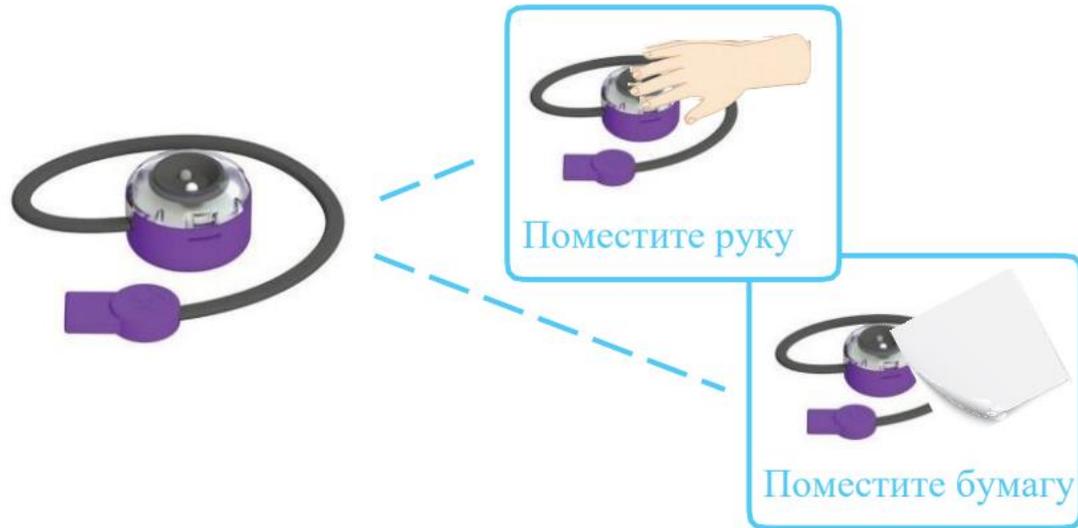
Основные детали



Step 3

Инфракрасный датчик

Инфракрасный датчик обнаруживает присутствие объектов. Активировать датчик можно, поместив над ним руку или объект.



Программная плата и программные блоки

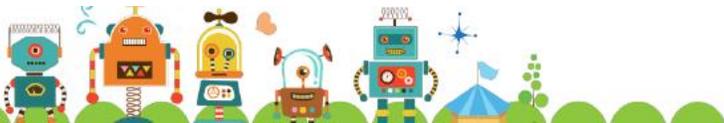
Программная плата используется для программирования движений робота. Программные блоки используются совместно с программной платой. В блоках запрограммированы различные действия.



Программная плата



Программный блок



Программные блоки



Step 3



Блок дистанционного управления
Вы можете управлять роботами с помощью устройства дистанционного управления.



Блоки контактных датчиков
Вы можете запрограммировать роботов так, чтобы они начинали работать при нажатии на переключатель



Блок «LED»
С помощью блоков «LED» можно заставить индикаторы гореть разными цветами.



Блок «Forward» («Вперед»)
Вы можете сделать так, чтобы электромотор вращался в одном направлении, с помощью блока «Forward» («Вперед»).



С помощью блока «Stop» («Стоп») можно остановить электромотор робота на определенное время.



Блоки «Left» («Влево») и «Right» («Вправо») позволяют изменять направление движения робота.



Инфракрасные датчики.
Вы можете запрограммировать роботов так, чтобы они начинали действовать, когда инфракрасный датчик зафиксирует объект.



Блок «Backward» («Назад»)
Вы можете сделать так, чтобы электромотор вращался в противоположном направлении, с помощью блока «Backward» («Назад»).



Наклейки на программных блоках могут отличаться.



Плата ЦП: Работа на основе цвета



Step 3



Красный

Робот движется зигзагами.



Оранжевый

Если нажат зеленый контактный датчик, электромотор будет вращаться медленно, если нажат желтый контактный датчик, электромотор будет вращаться быстрее.



Желтый

Позволяет управлять роботом с помощью устройства дистанционного управления



Зеленый

Если нажат зеленый контактный датчик, электромотор вращается в направлении против часовой стрелки, и если нажат желтый контактный датчик электромотор вращается по часовой стрелке



Синий

Если одновременно нажаты зеленый и желтый контактные датчики, робот начнет танцевать.



Фиолетовый

Пока зеленый контактный датчик нажат, электромотор вращается в направлении против часовой стрелки, и пока желтый контактный датчик нажат, электромотор вращается по часовой стрелке.



Белый

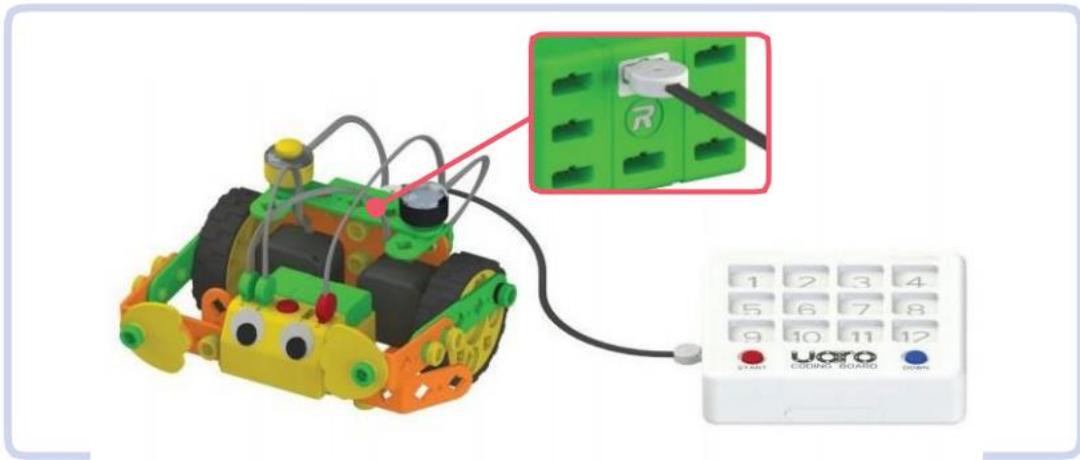
Позволяет программировать робота с помощью программной платы. (Сначала необходимо подключить программную плату к порту «DOWN» ЦП)

Не забывайте, что кодирование цветом осуществляется с помощью контактного датчика. Цвет переключается на Центральной плате



Как использовать программную плату

Изучим процесс программирования и эксплуатации робота с помощью программной платы.



1 Подключите программную плату к роботу с помощью программного кабеля. (Используйте порт «DOWN» на ЦП)



2 Включите робота и программную плату.





Как использовать программную плату



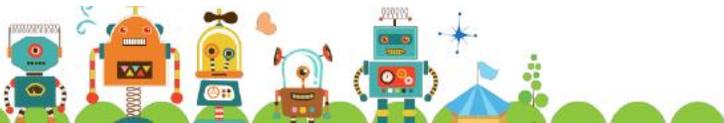
Step 3



- 3 Используя контактный датчик, измените цвет LED экрана ЦП на белый.



- 4 Установите программный блок на программную плату. В этом заключается процесс программирования! Нажмите на синюю кнопку, чтобы загрузить действие программного блока в ЦП. (В данном примере используется блок беспроводного дистанционного управления)



Как использовать программную плату



Step 3

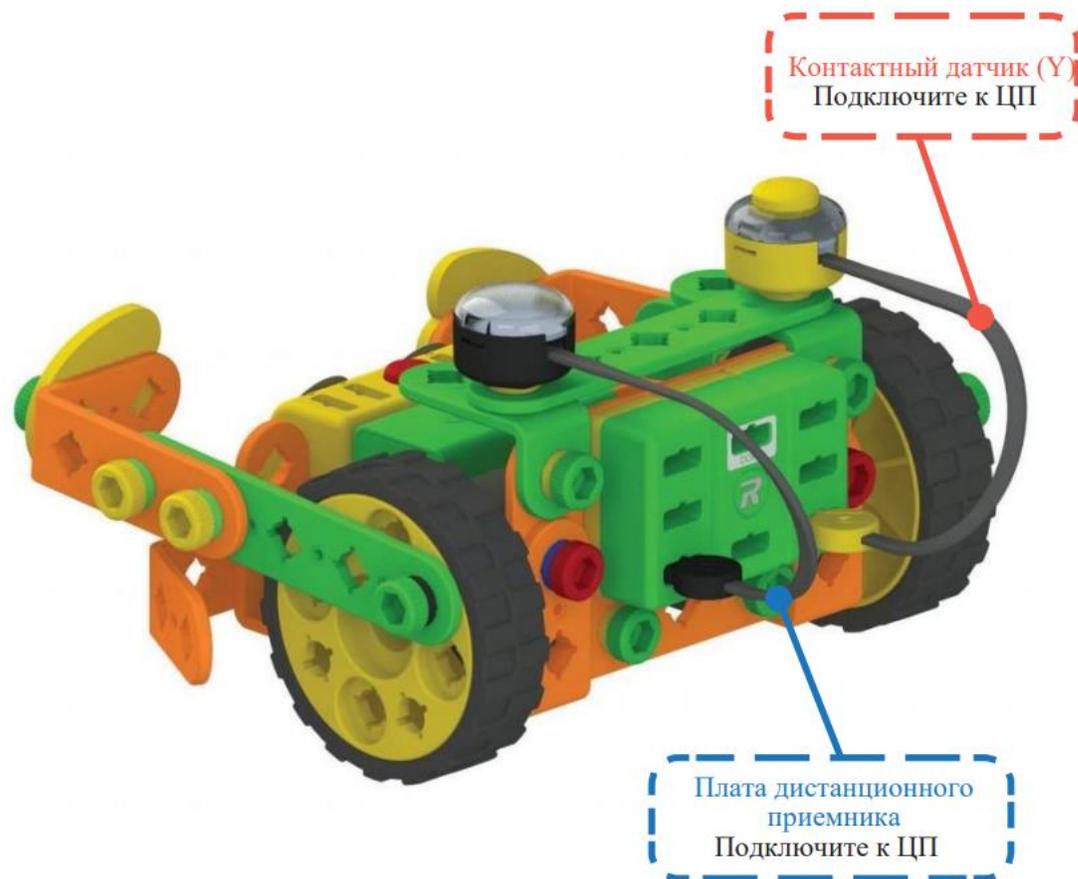
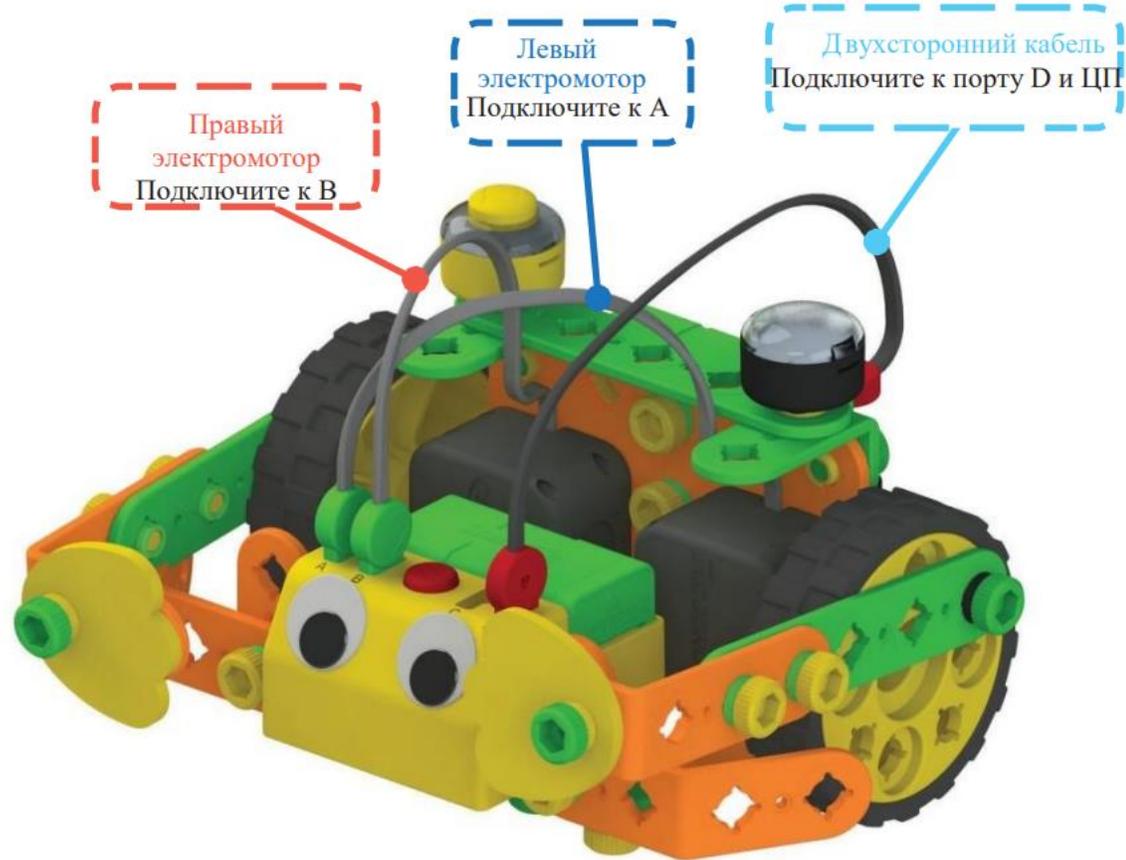


5 Отсоедините программный кабель.

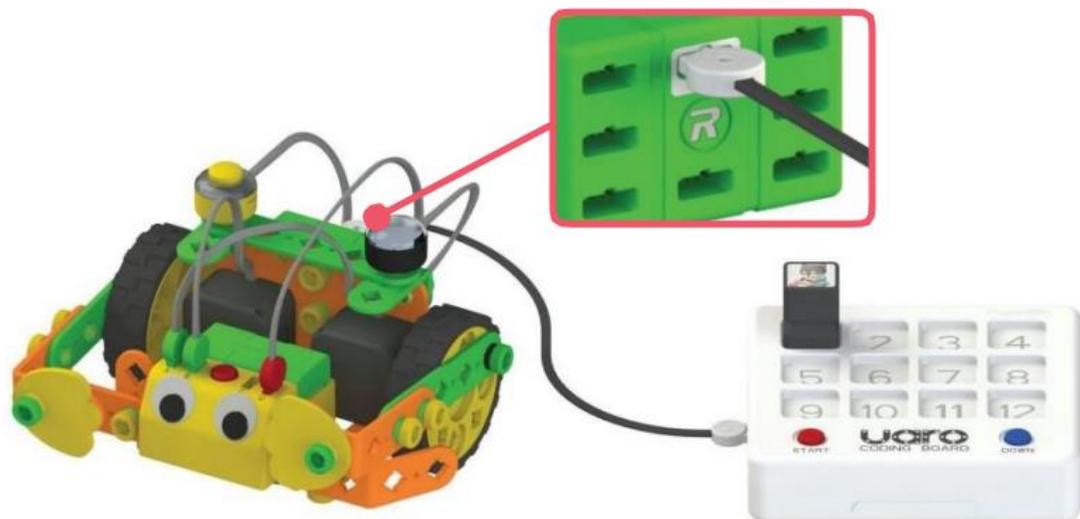


6 Нажмите на контактный датчик робота, чтобы робот начал работать. Теперь вы можете управлять роботом дистанционно!





Запрограммируем движение
робота для реслинга на программной плате.



После загрузки программы на ЦП
не забывайте нажать на
контактный датчик



Управляйте роботом для реслинга с помощью устройства
дистанционного управления

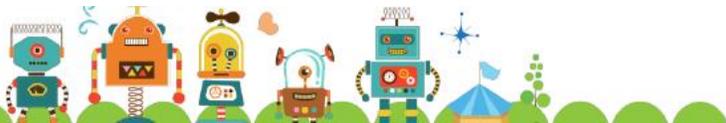
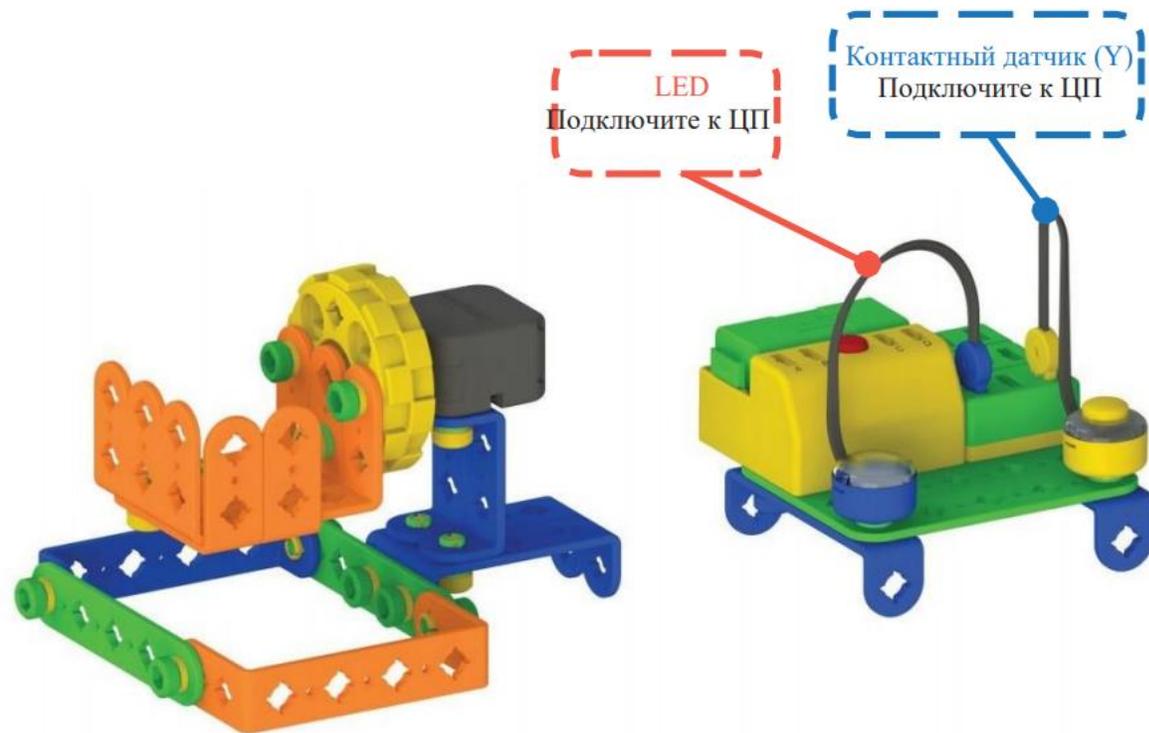
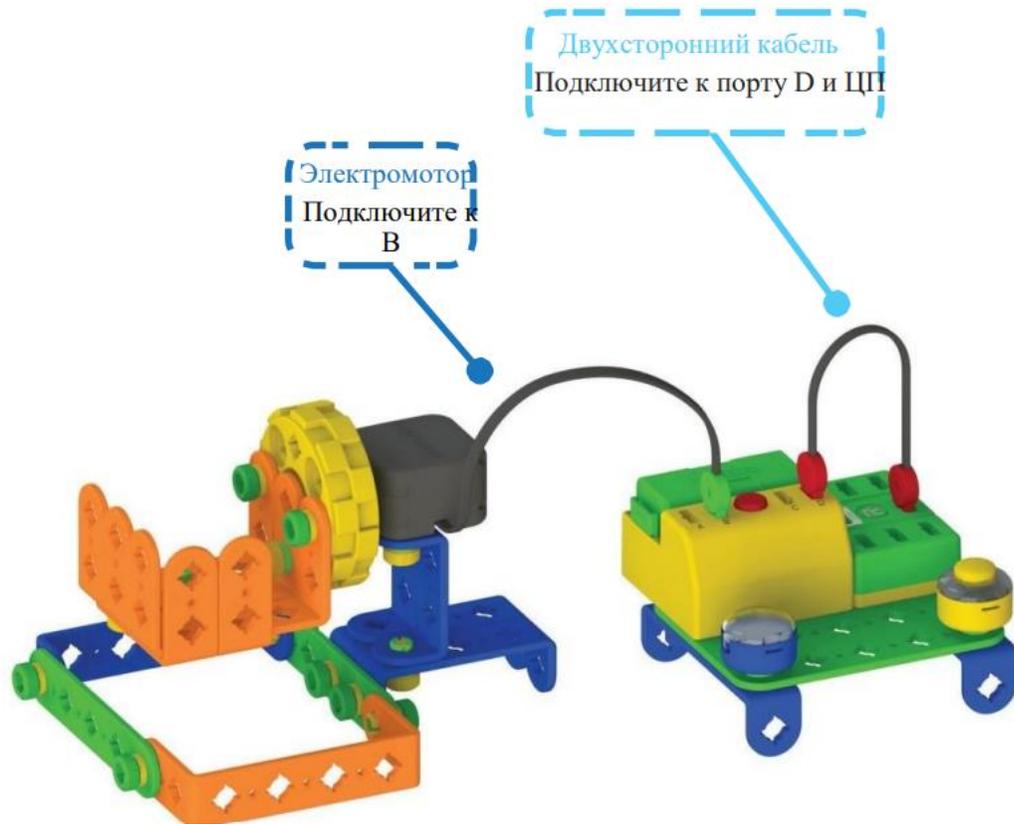


Управление роботом



Step 3

Робот для настольных игр



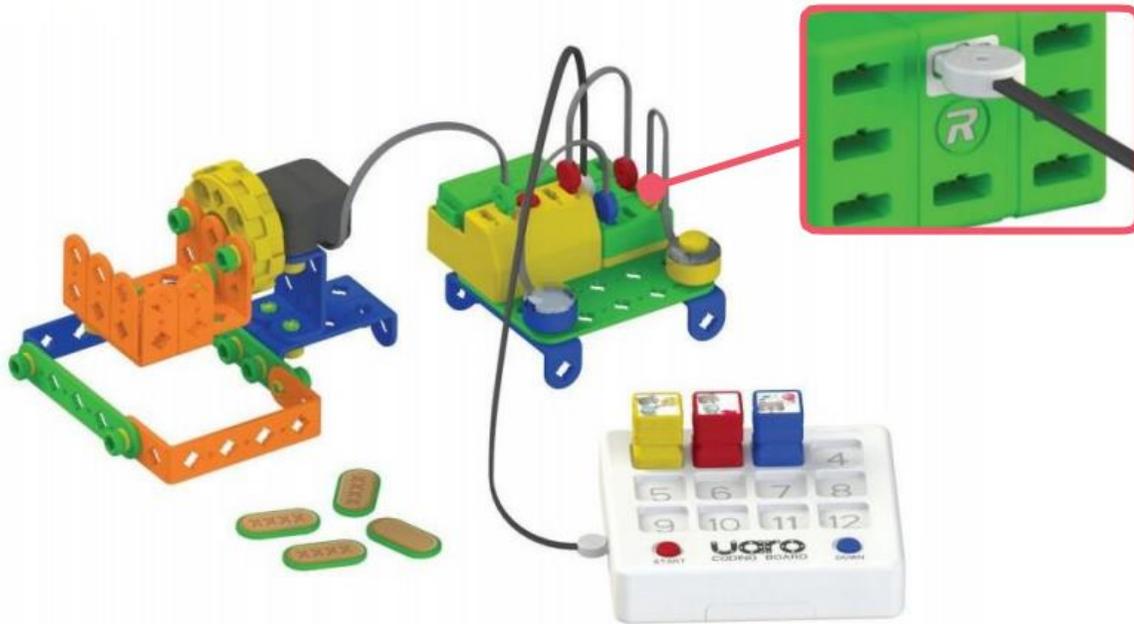
Управление роботом



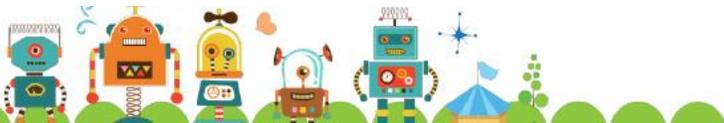
Робот для
настольных игр

Step 3

Запрограммируем движение робота
для настольных игр на программной плате.



При нажатии на контактный датчик блок
повернется и загорится красный LED.

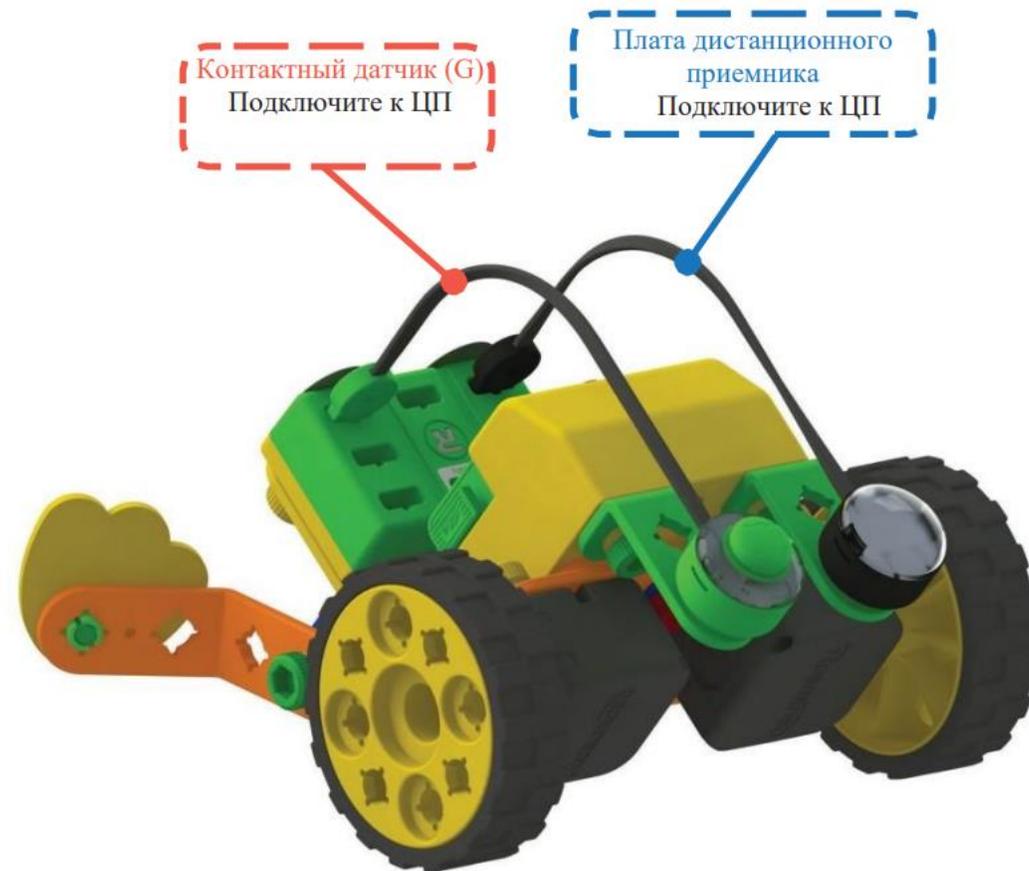
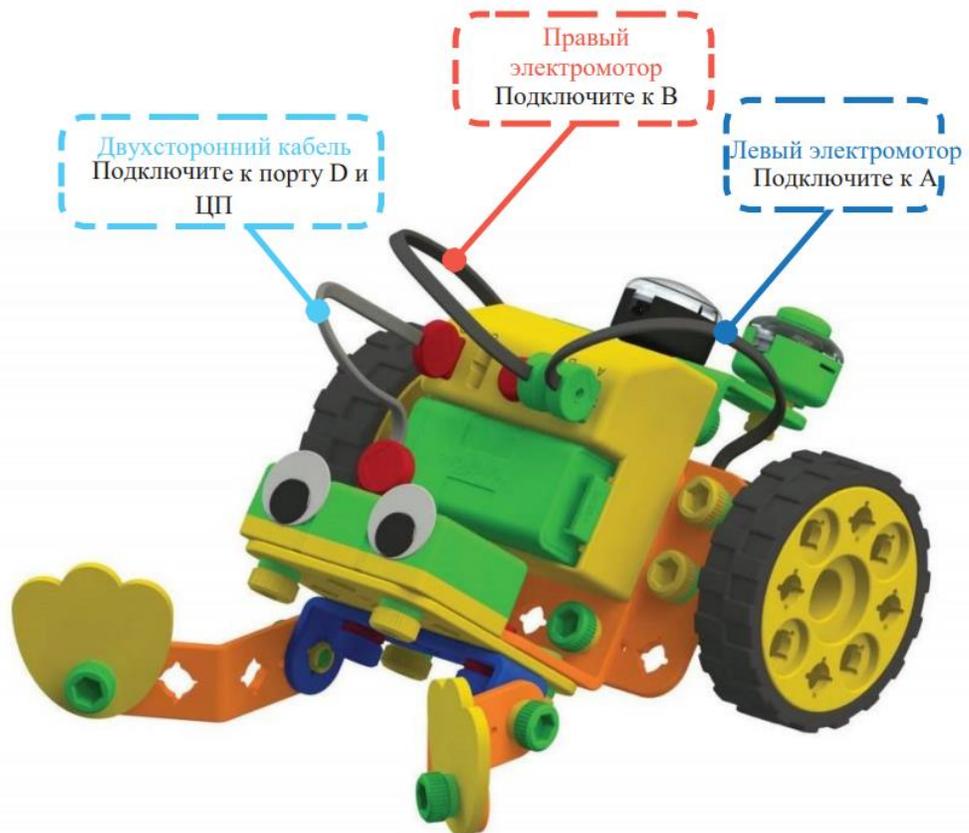


Управление роботом



Step 3

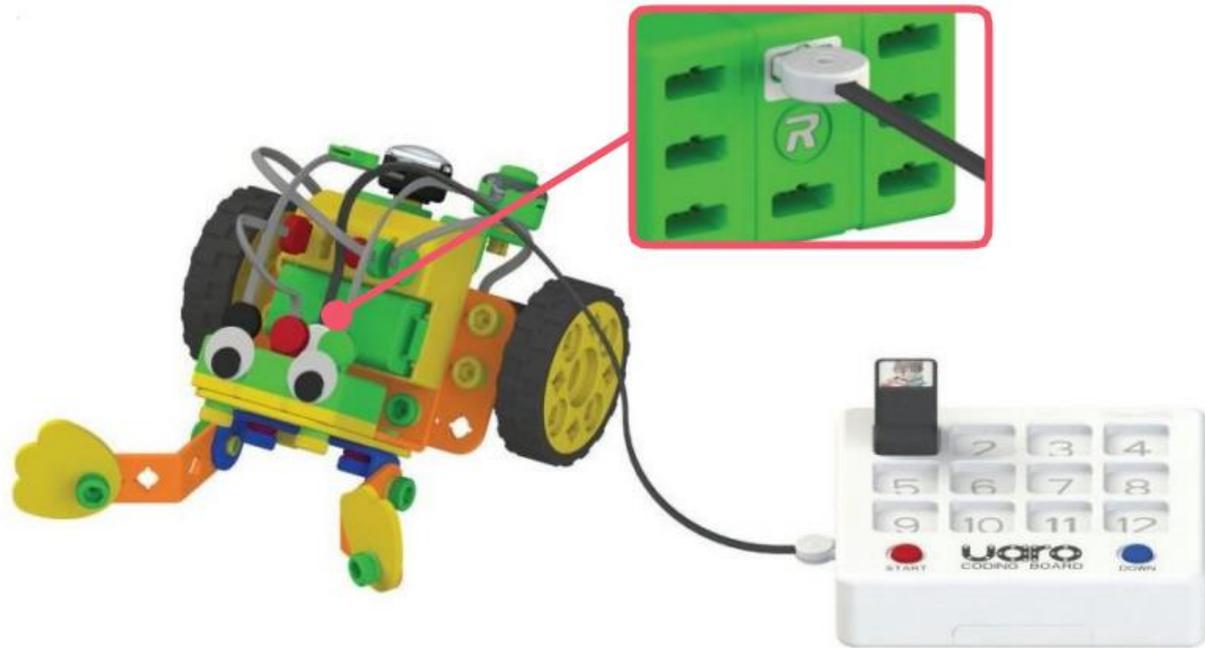
Робот-футболист



Управление роботом

Робот-футболист

Запрограммируем движение робота футболиста на программной плате.



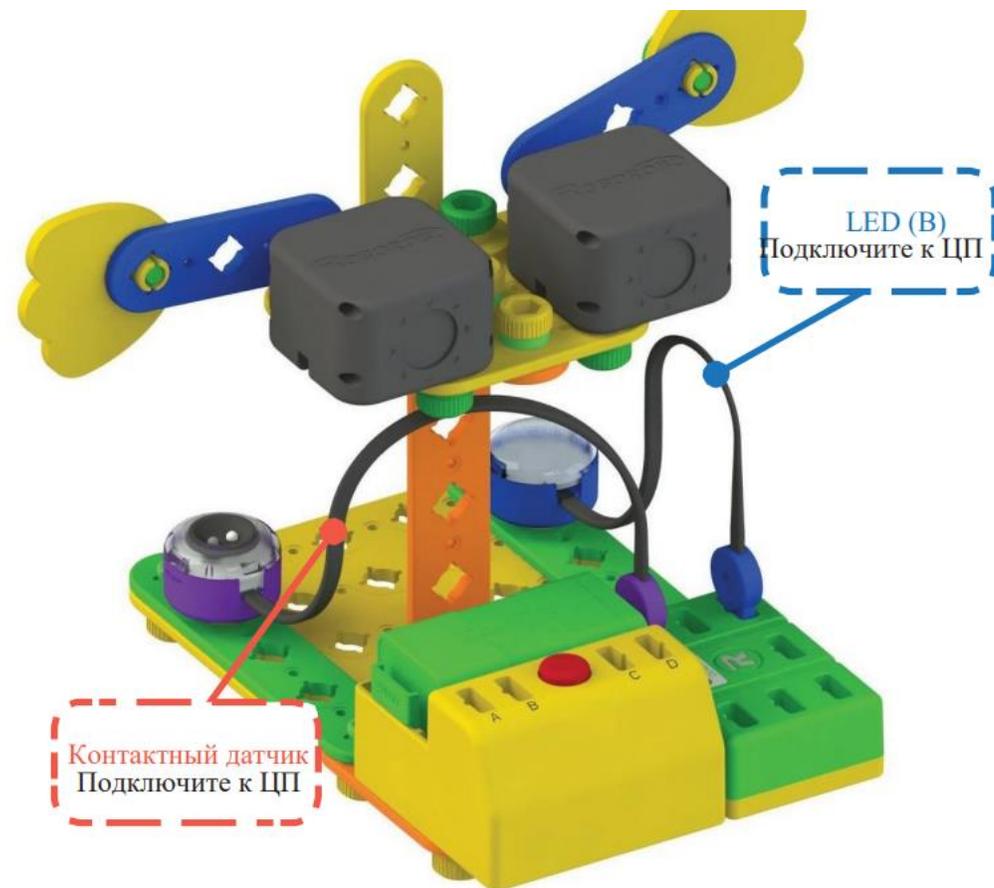
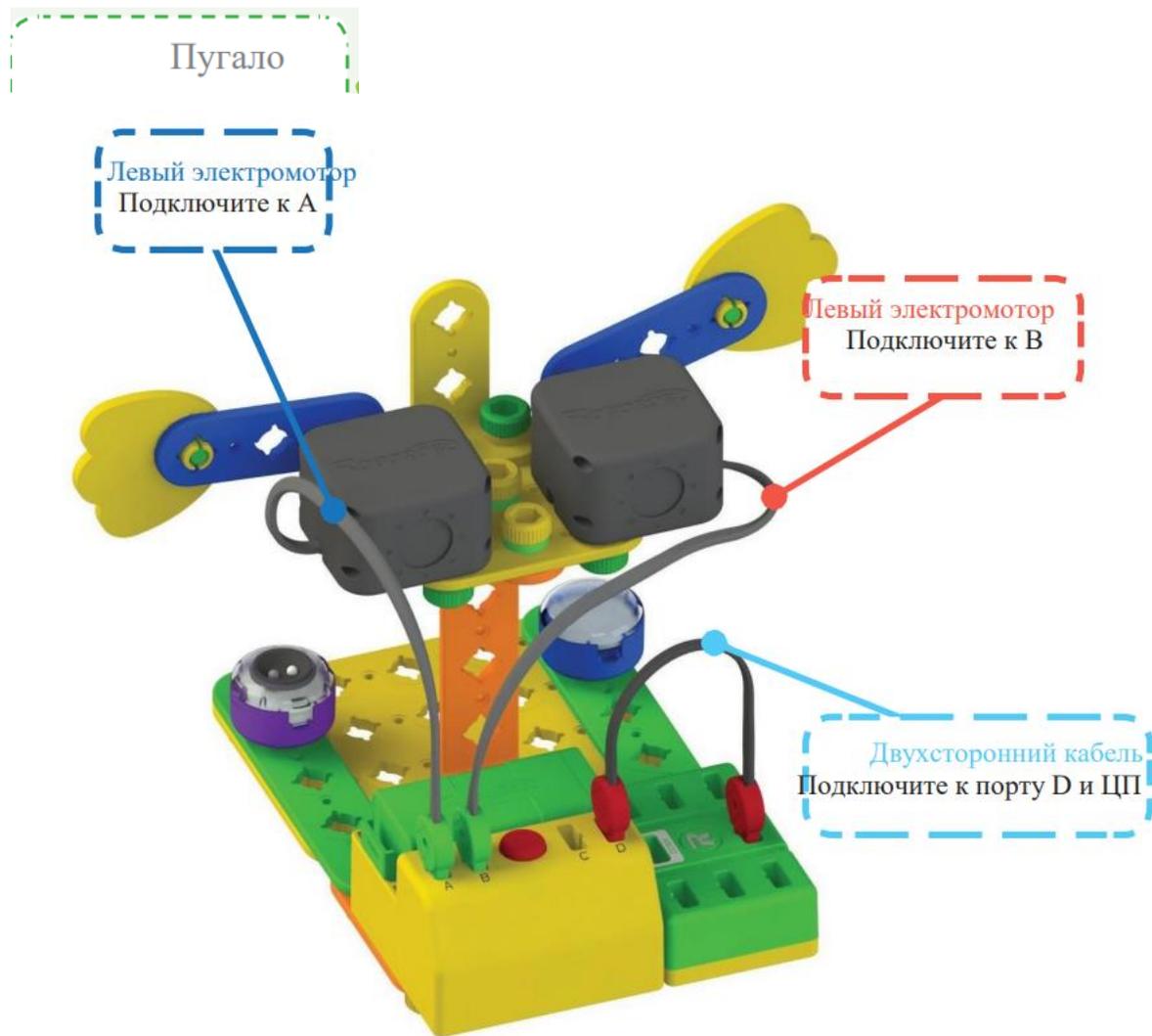
Step 3



Управление роботом



Step 3



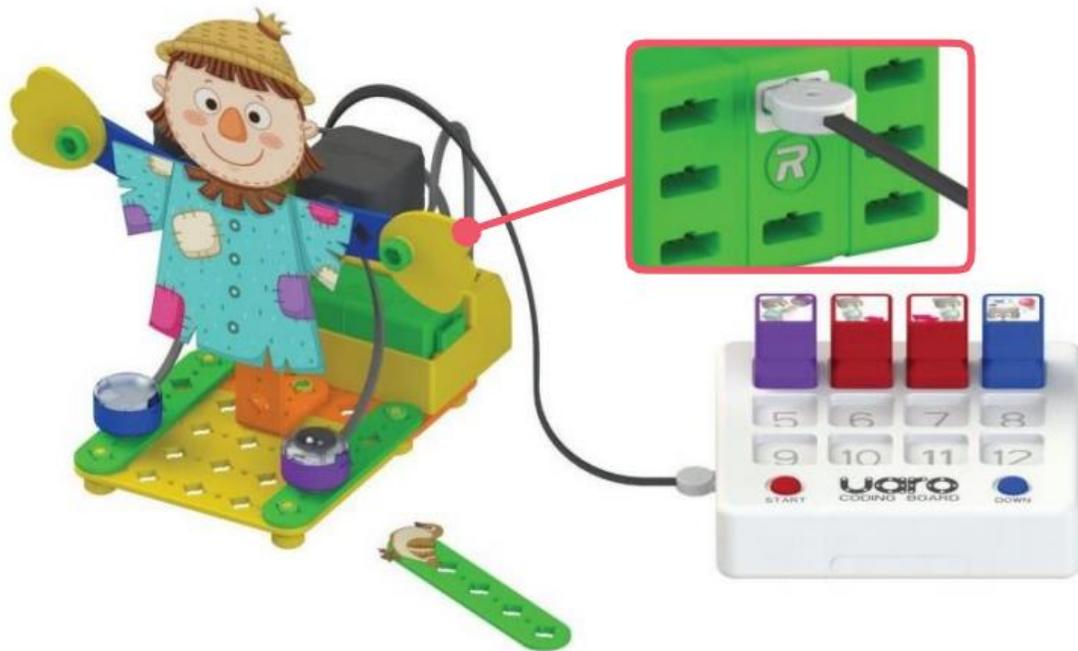
Управление роботом



Step 3

Пугало

Запрограммируем движение робота пугала на программной плате.



Если птица дотронется до датчика, пугало выполнит взмах руками, при этом загорится LED.

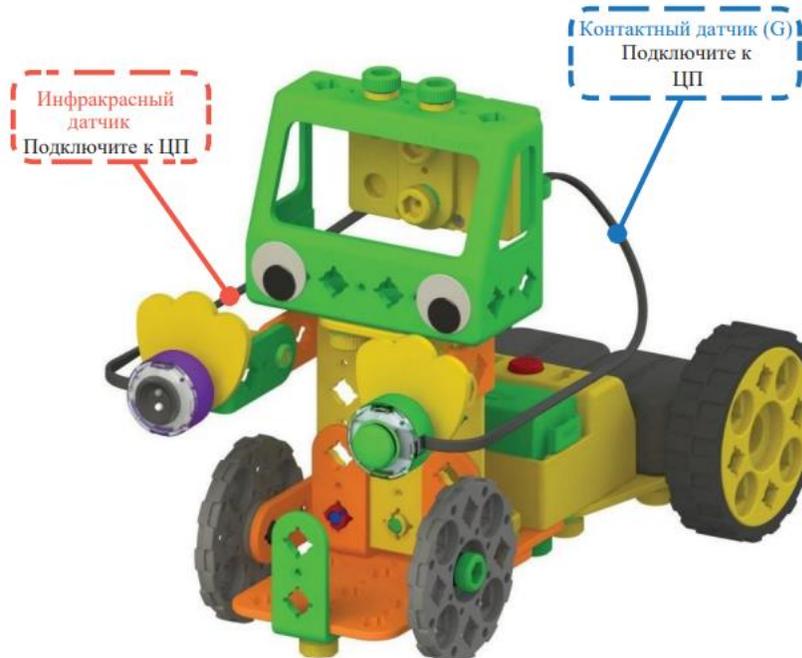
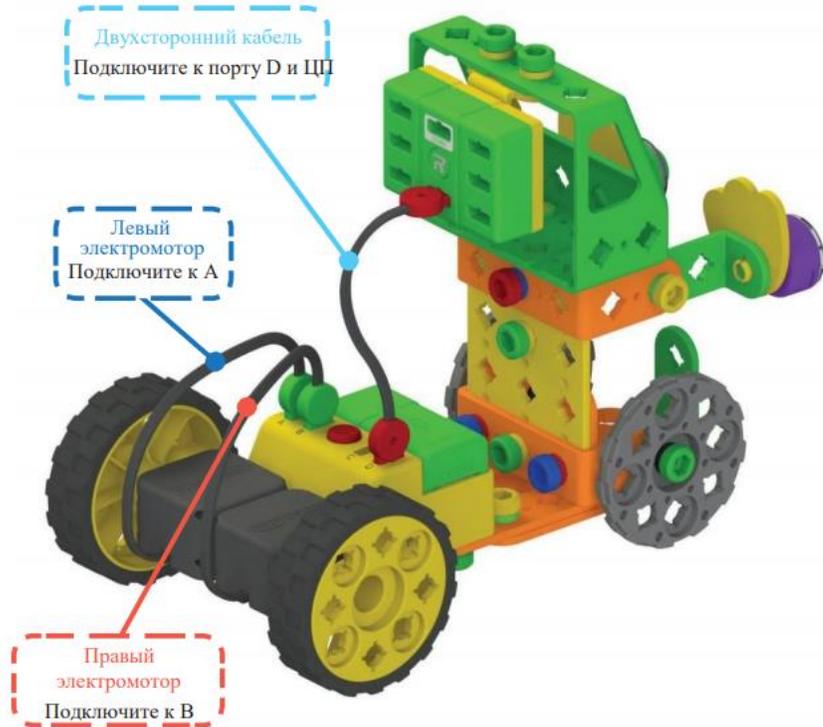


Управление роботом



Робот-помощник

Step 3



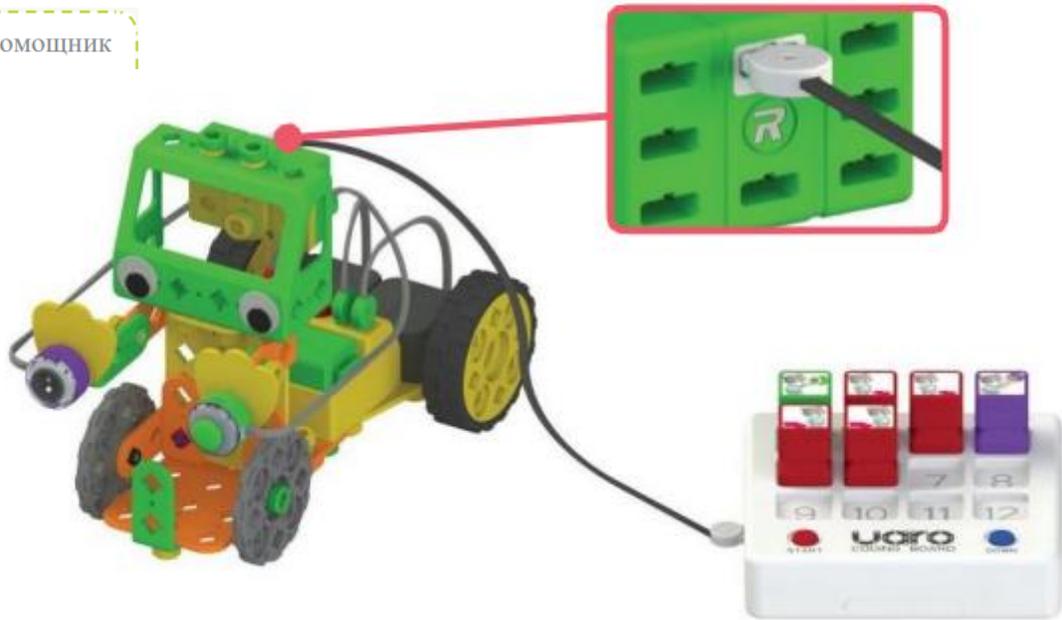
Управление роботом



Step 3

Запрограммируем движение робота помощника на программной плате.

Робот-помощник



Робот будет приносить коробки при нажатии на контактный датчик. И он вернется в исходное положение, если зафиксирован инфракрасный датчик.

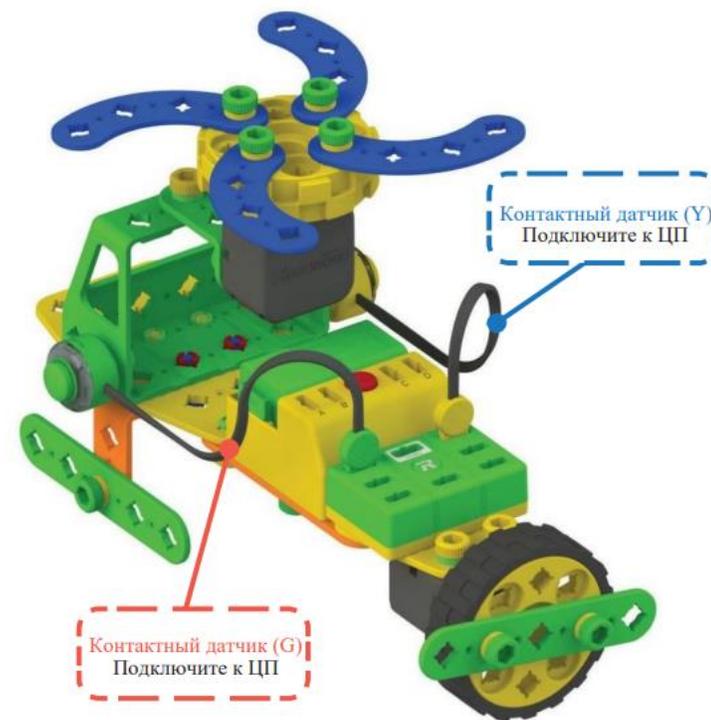
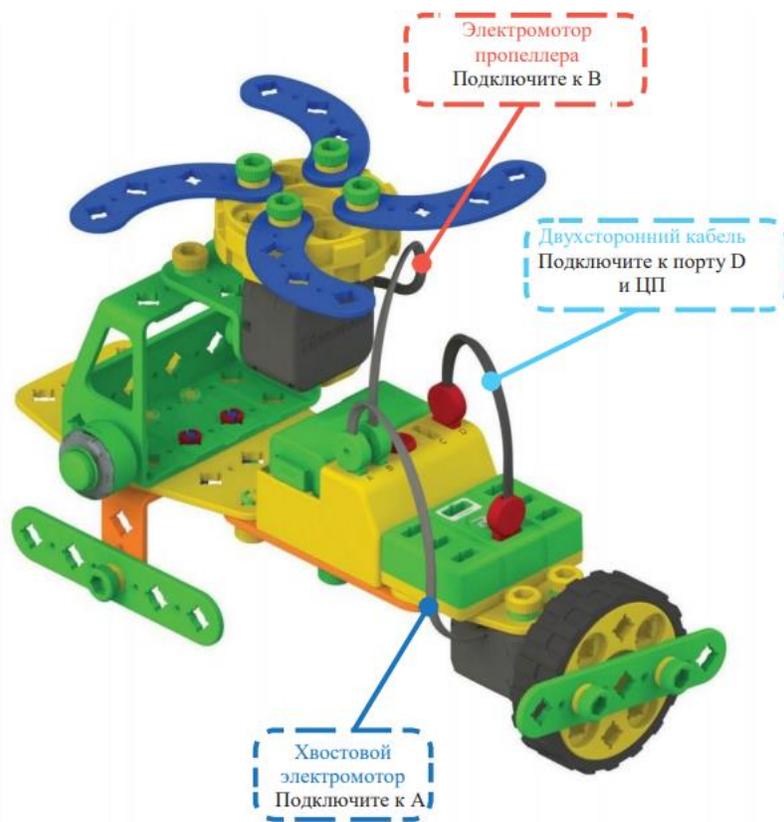


Управление роботом



Вертолет

Step 3



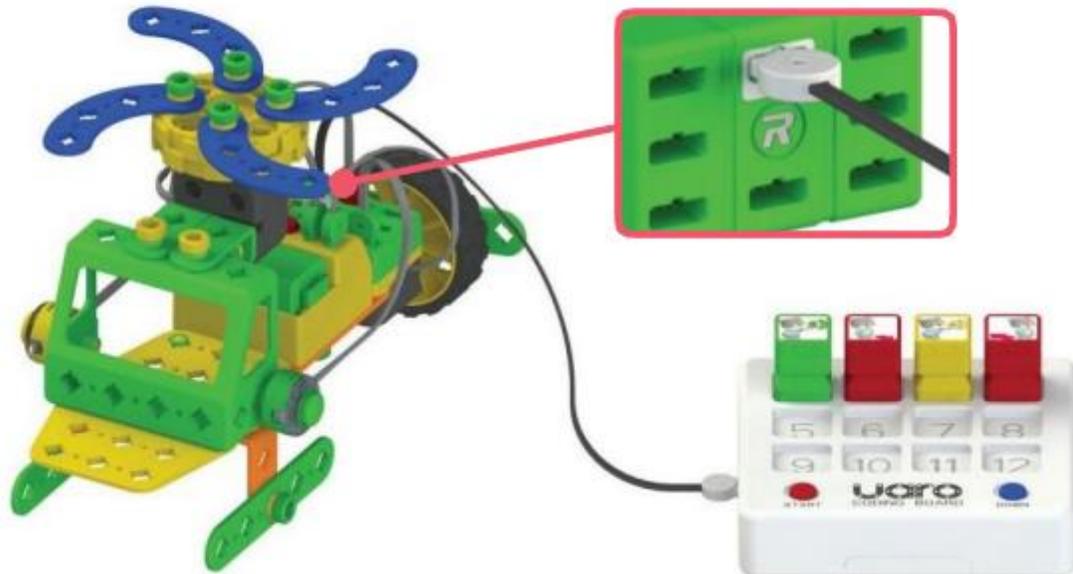
Управление роботом



Вертолет

Step 3

Запрограммируем движение робота вертолета на программной плате.



Если нажат зеленый контактный датчик, электромотор будет вращаться вправо. Если нажат желтый контактный датчик, электромотор будет вращаться влево.

