

# Пример занятия

---



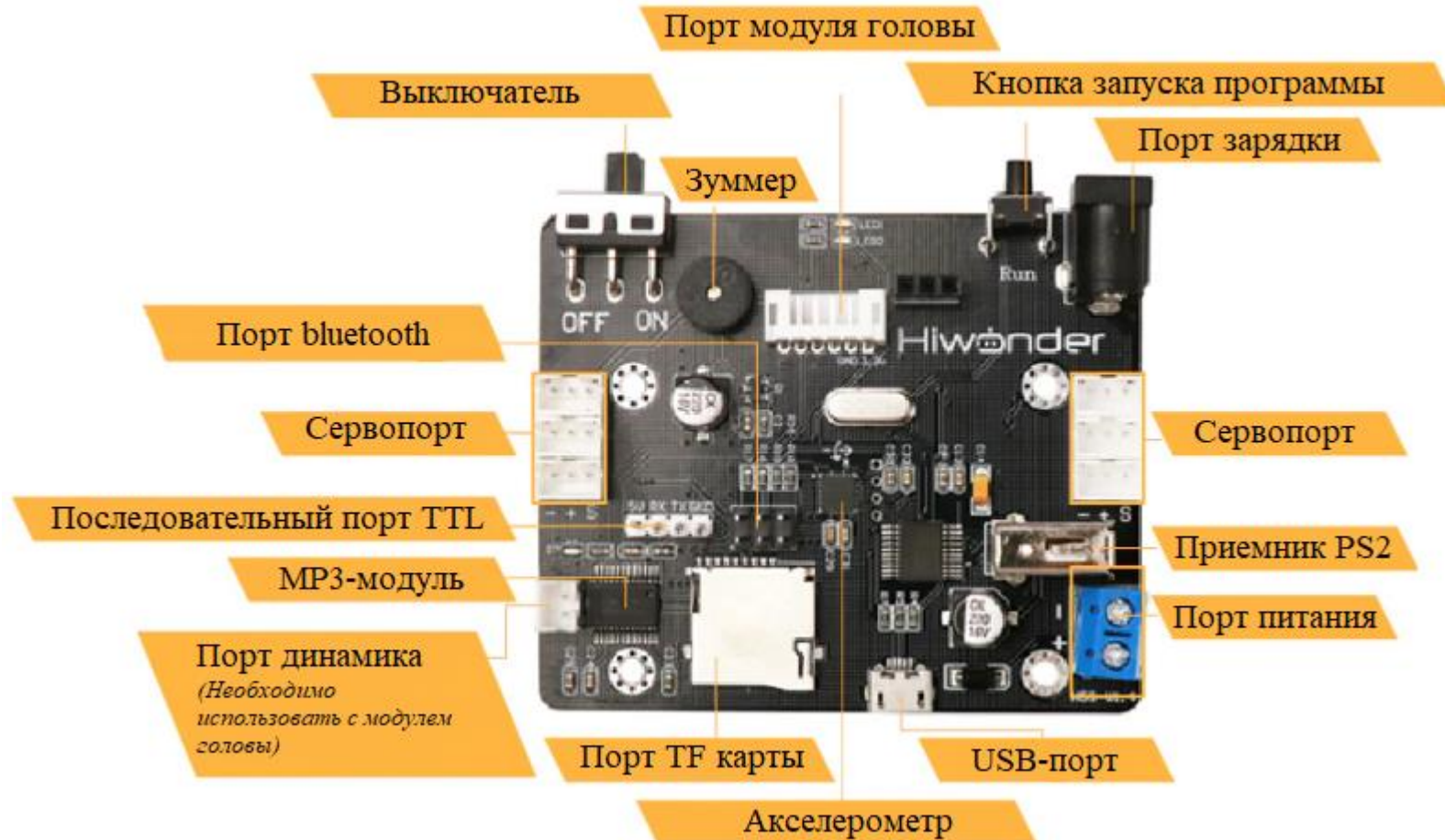
# Сегодняшняя цель

---



- Сегодня мы научимся подключаться к роботу
- Узнаем из каких электронных компонентов состоит робот.
- Создадим программы позволяющие управлять роботом.

# Плата адресных сервомоторов



# Адресные сервомоторы



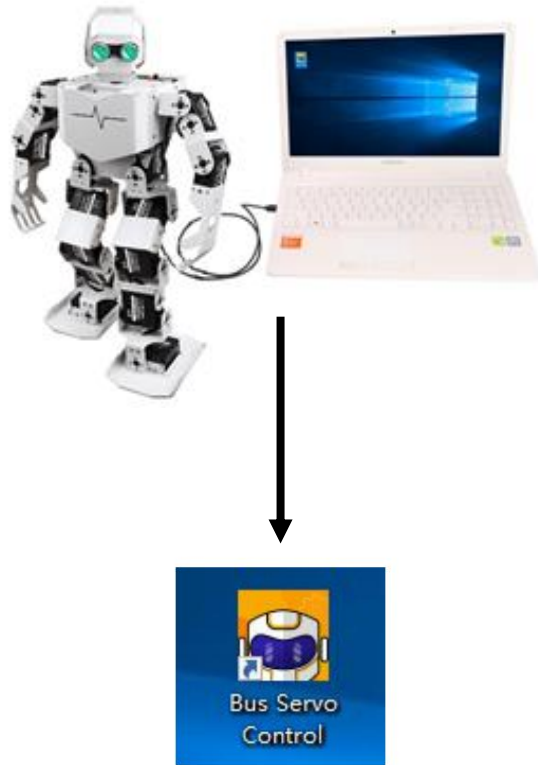
**LX - 824 HV Servo**

Крутящий момент: 17 кг\*см

Материал корпуса: пластик



# Подключение



- Подключаем плату управления сервоприводами к компьютеру при помощи кабеля MicroUSB
- Запускаем программу bus servo control и выбираем «Human mode»





# Непосредственное управление моторами

- Есть возможность запустить программу у робота в режиме «оффлайн». Для этого ее нужно сохранить в «action group» 100. затем нажать на плате управления на кнопку «Run»



# Решаем задачи

---

- Задание 1

Запрограммируй робота чтобы он помахал правой рукой

- Задание 2

Запрограммируй робота чтобы он изобразил полет помахав руками

- Задание 3

Запрограммируй робота чтобы он сделал поклон



# Проверь себя?

---

- Что такое гуманоидная многокомпонентная система?
- Какие электронные элементы используются в конструкции?
- Что такое адресный сервопривод?
- Какую кнопку нужно нажать чтобы робот запомнил положения моторов
- Какие трудности возникли при выполнении роботом поклона?