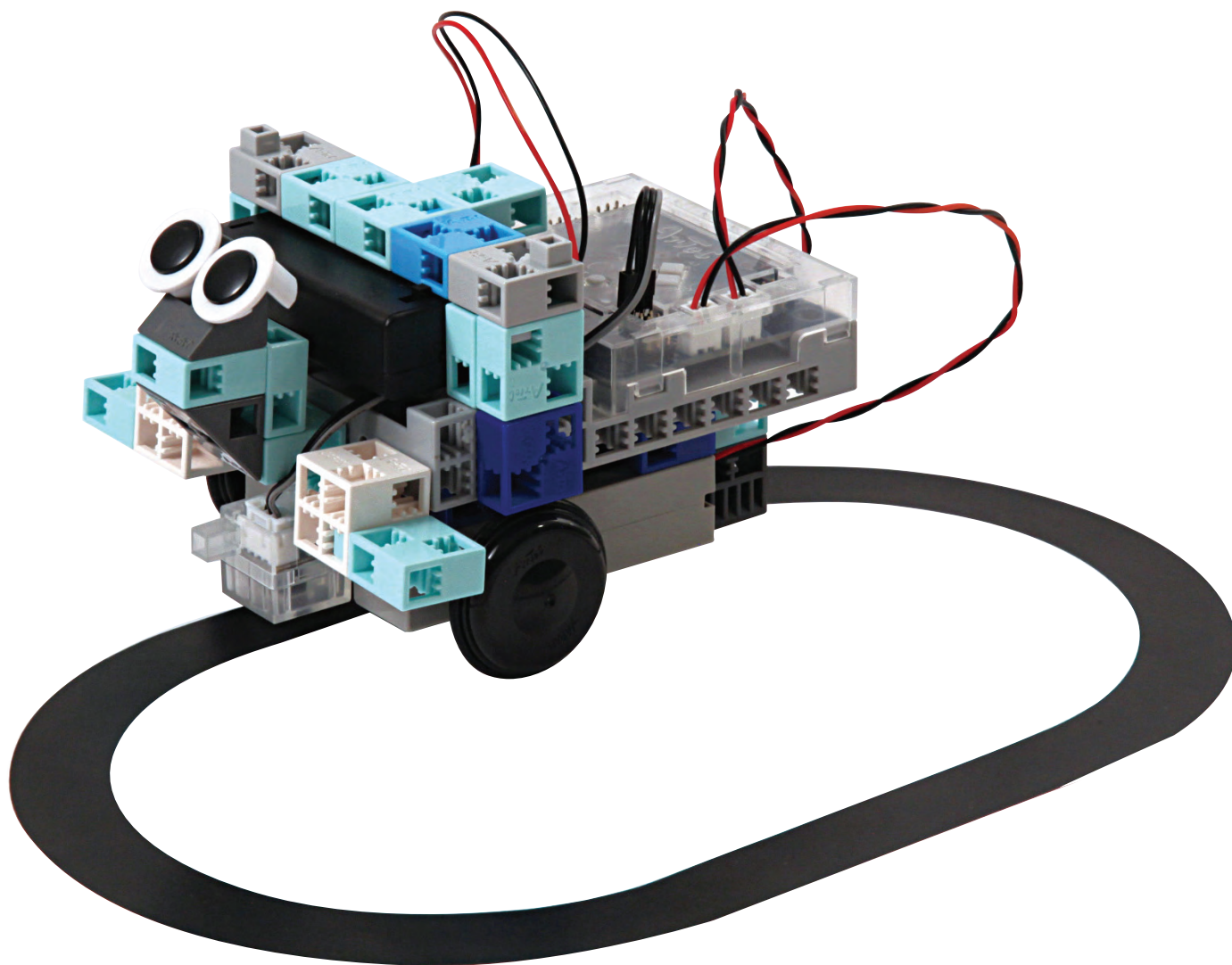


Robotist

Stopár čiar

Návod na montáž

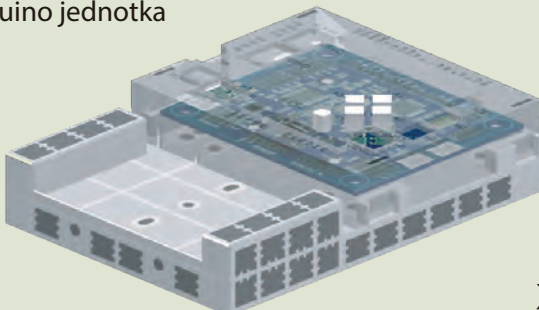


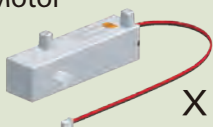

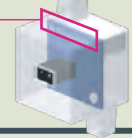

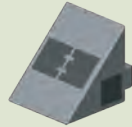










Artec PAT.P

Distribútor pre Slovensko:
Kvant spol. s r.o.
FMFI UK Mlynská dolina
842 48 Bratislava
Slovakia, Europe
E-mail: obchod@kvant.sk
web: www.kvant.sk

Stopár čiar

Komponenty

Studuino jednotka  x 1	Batériový box  x 1	USB kábel  x 1	
	DC Motor  x 2	Kábel pre pripojenie senzorov (trojvodičový 15 cm)  x 1	
Reflexný infračervený senzor IR Fotoreflektor  x 1	Základná kocka (biela)  x 2	Triangel A (šedý)  x 3	
Polčasť A (svetlošedá)  x 2	Polčasť B (tmavomodrá)  x 6	Polčasť C (svetlomodrá)  x 13	Polčasť D (modrá)  x 1
Hlaveň  x 2	Koleso  x 2	O-kružok  x 2	Disk  x 2

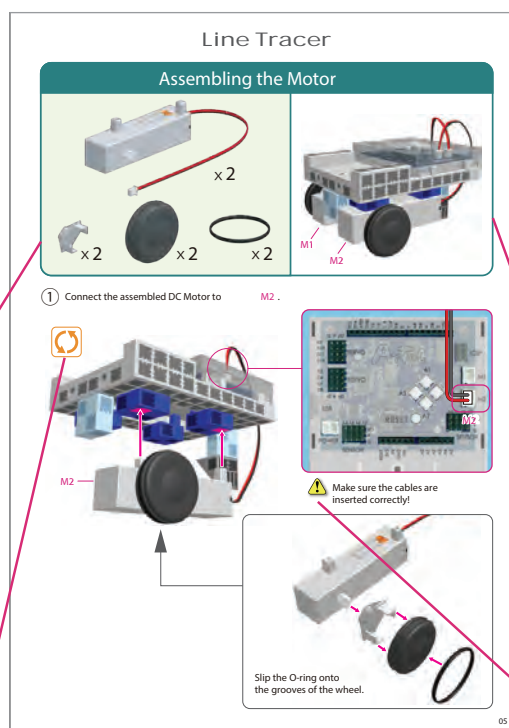
Návod na montáž - etikety

x 1

Zobrazuje časti a ich počet potrebný pre konštrukciu



Upozorňuje, ak je pre montáž potrebná zmena smeru alebo polohy položky.



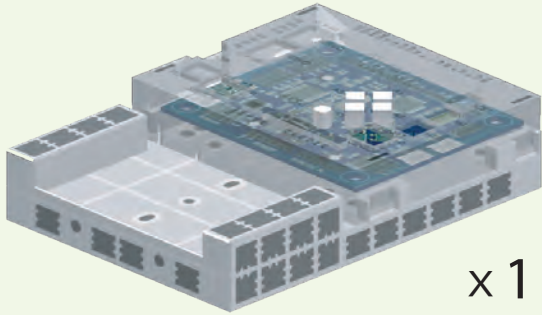
Náhľad kompletne zostavenej položky.



Upozorňuje na vhodné tipy alebo upozornenia pri konštruovaní špecifickej položky.

Stopár čiar

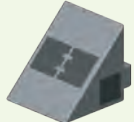
Montáž tela (podstava)



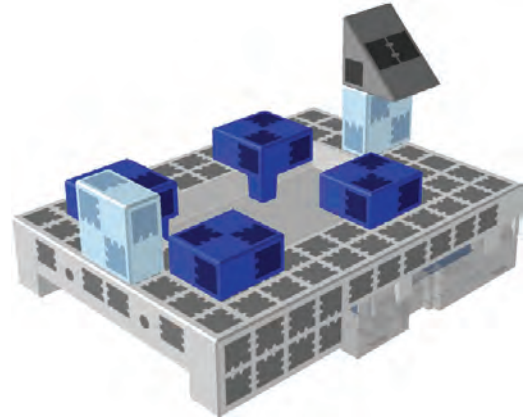
x 4



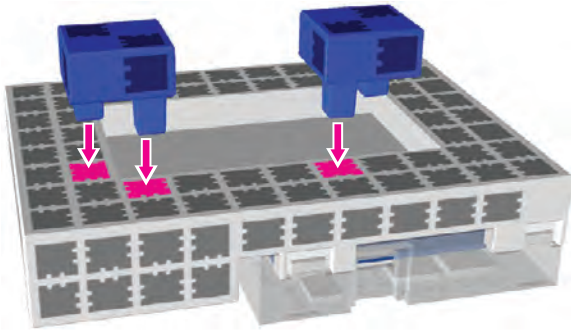
x 2



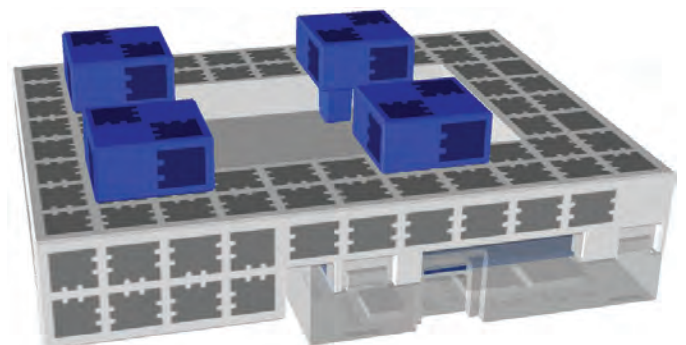
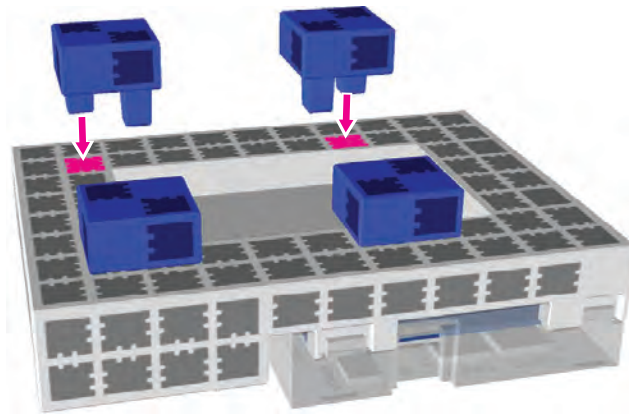
x 1



①

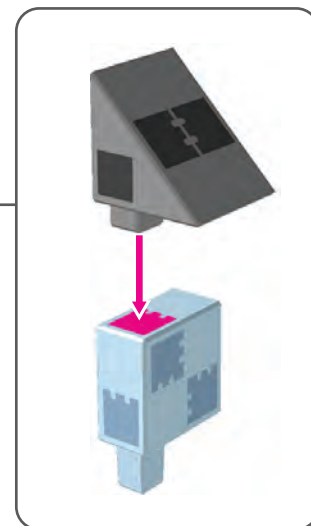
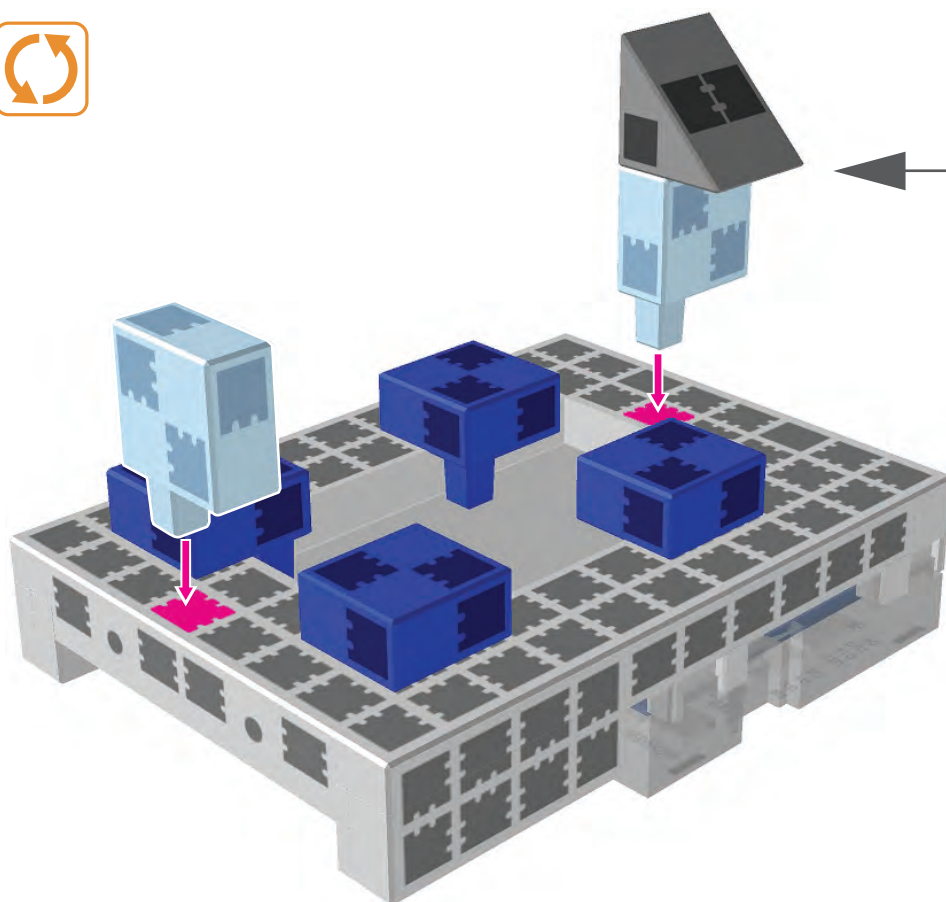


Uistite sa, že je Studuino jednotka v správnej polohe!

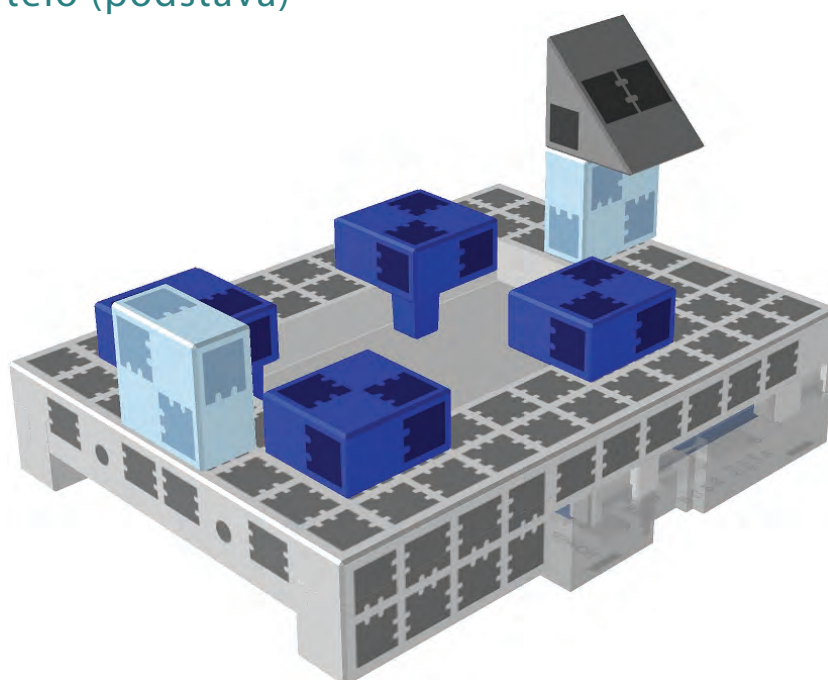


Stopár čiar

2

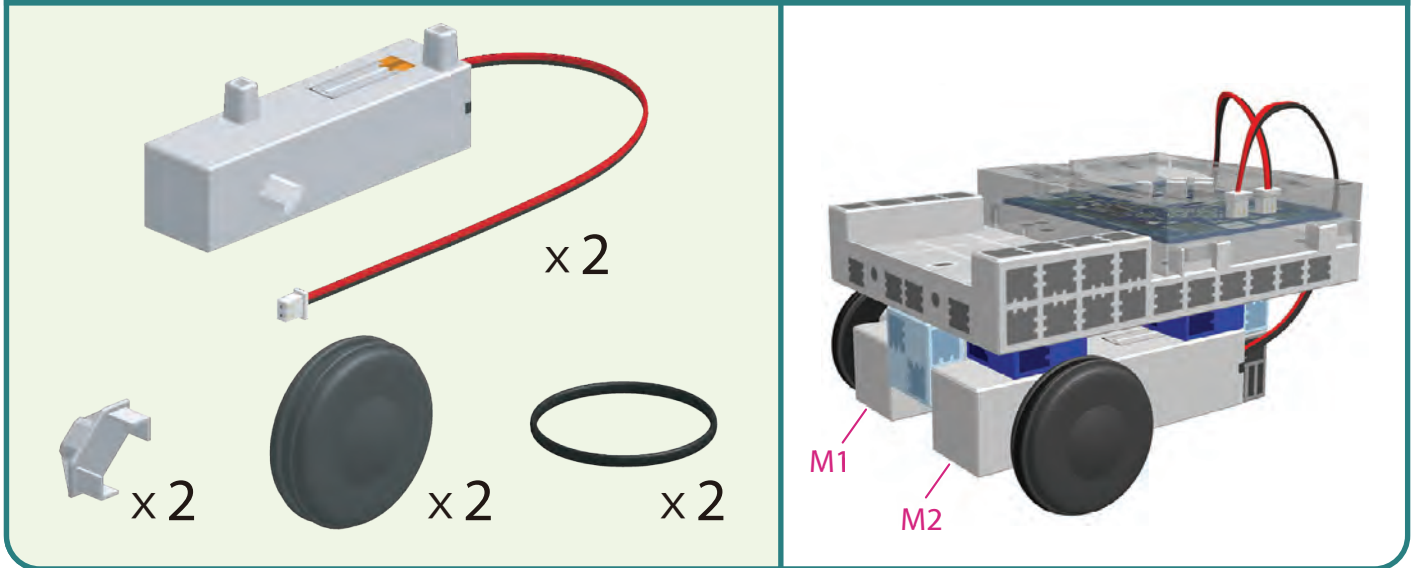


Kompletné telo (podstava)

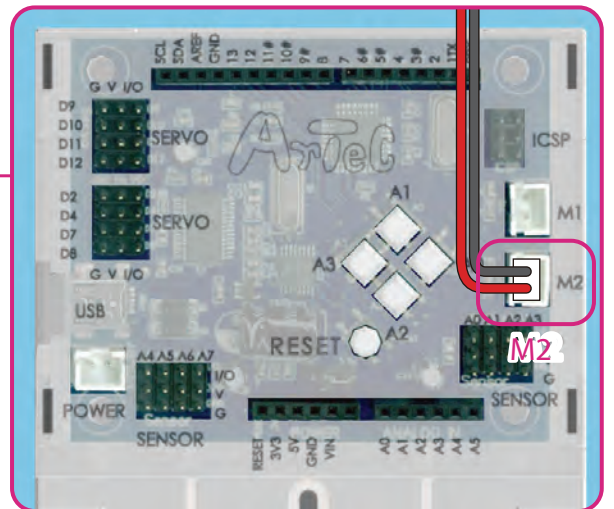
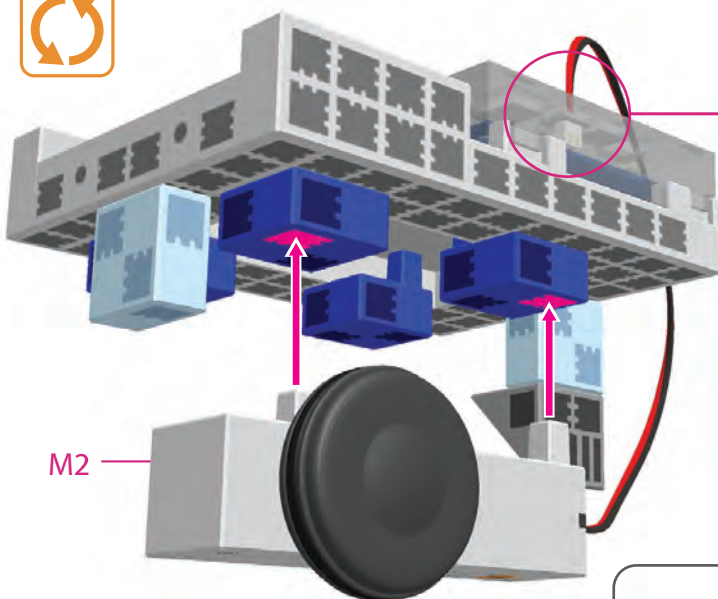



Stopár čiar

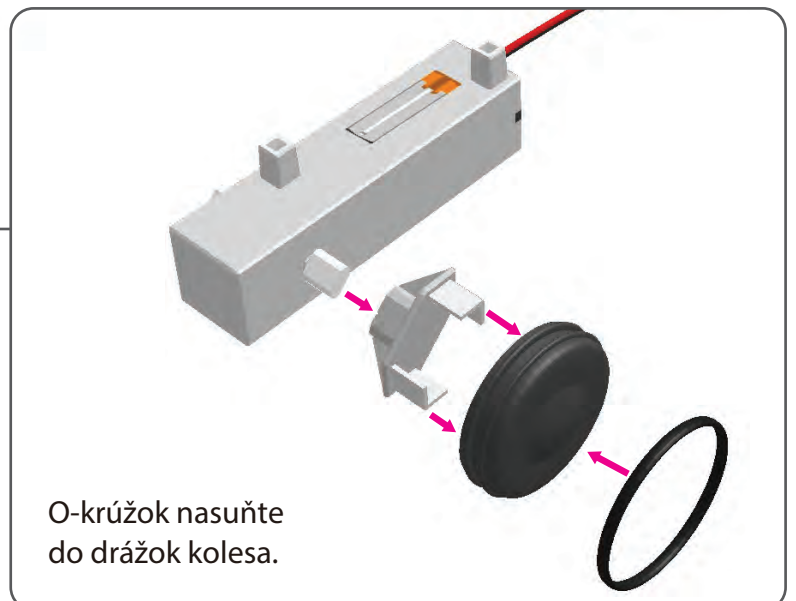
Montáž motora



1 Skonštruovaný DC motor pripoj k M2 .

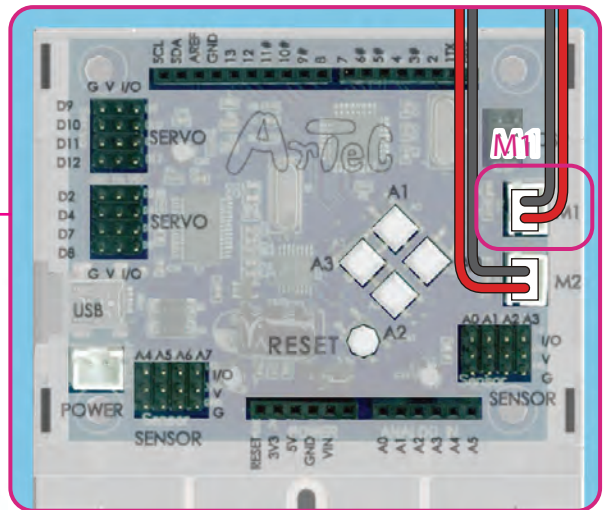
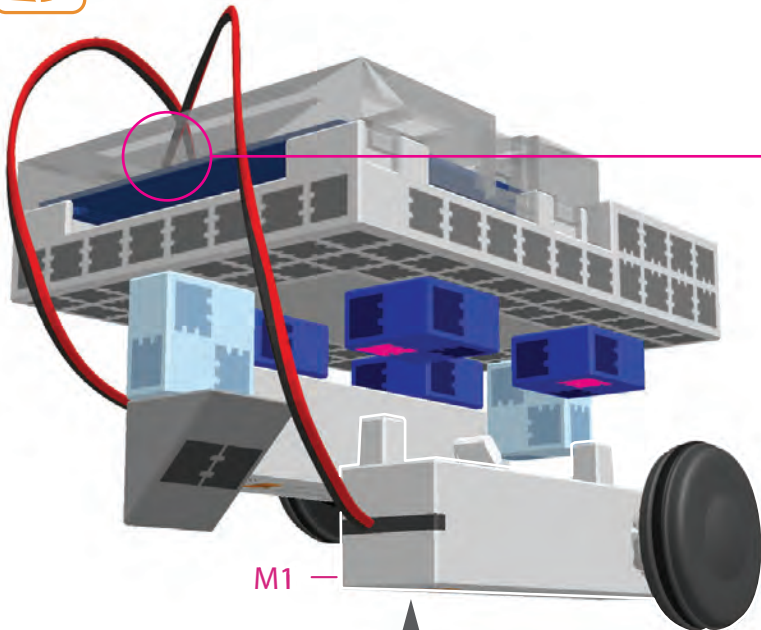


 Uistite sa, že sú káble pripojené správne!

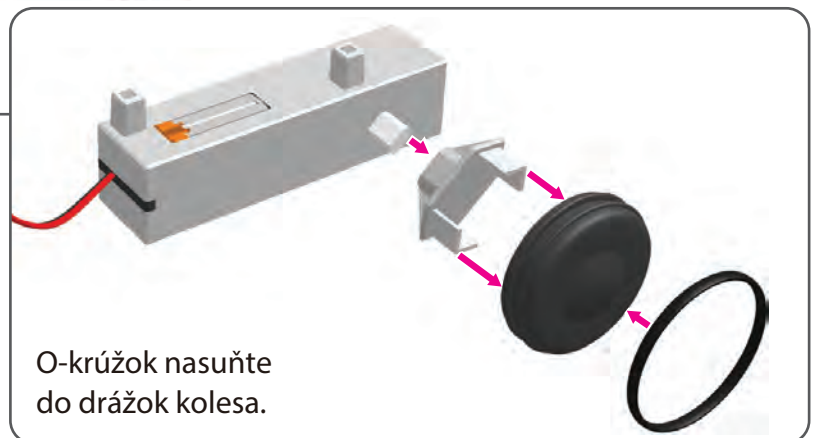


Stopár čiar

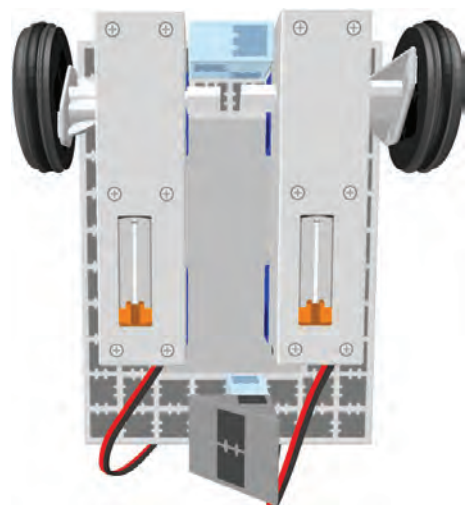
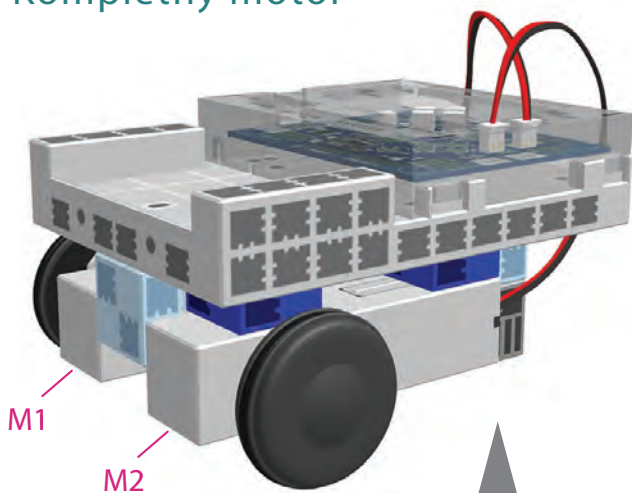
② Skonštruovaný DC motor pripojte k M1 .



Uistite sa, že sú káble pripojené správne!



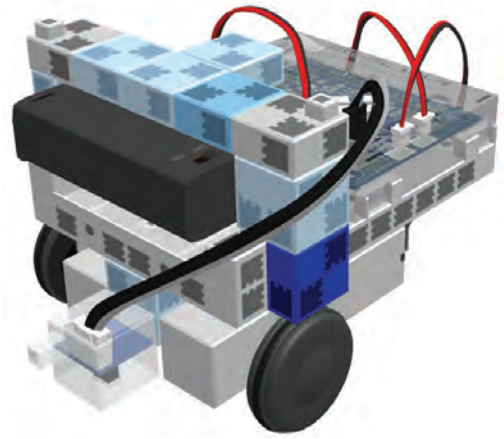
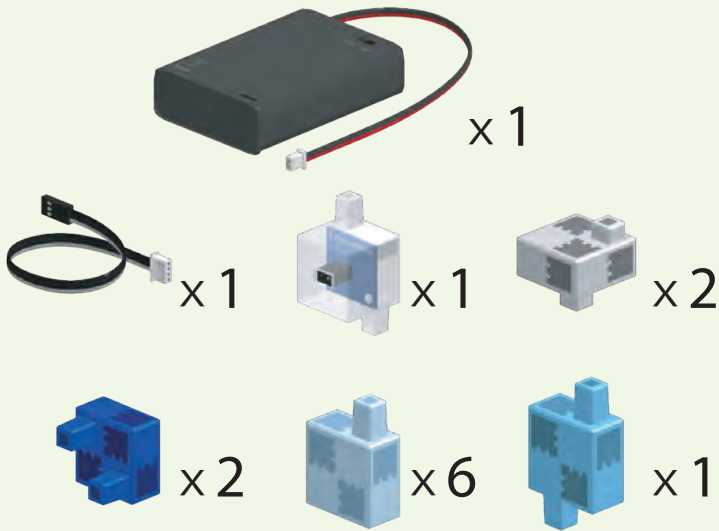
Kompletný motor



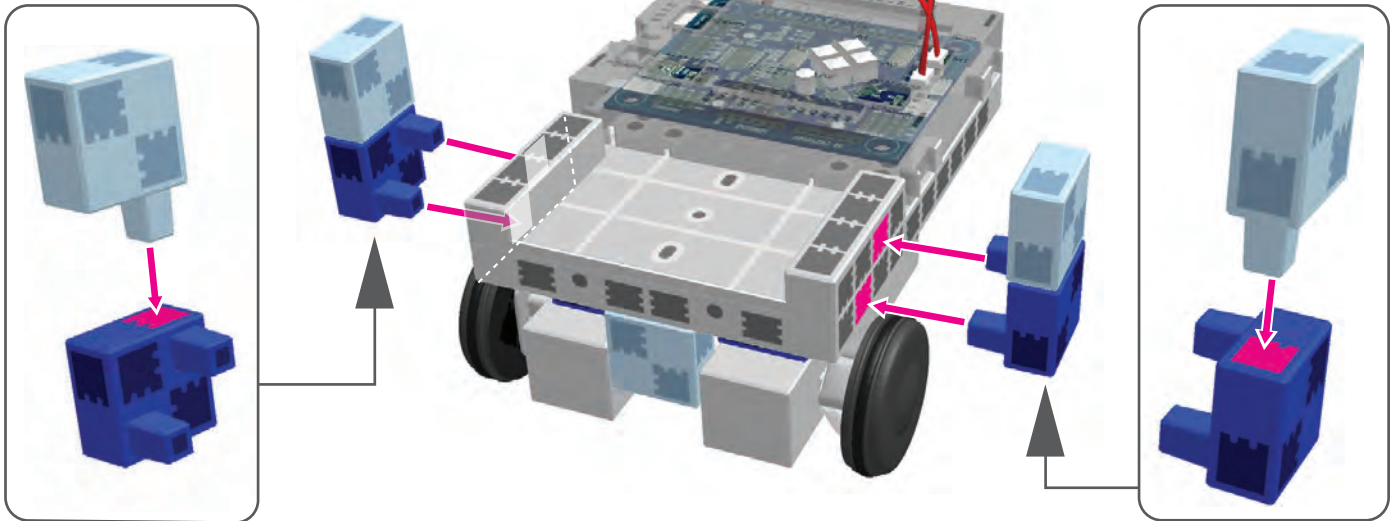
Spodná strana

Stopár čiar

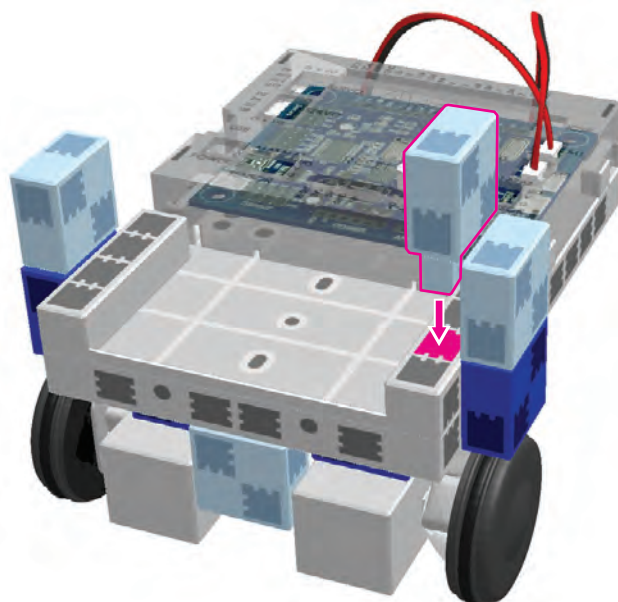
Montáž tela (predná časť)



①



②

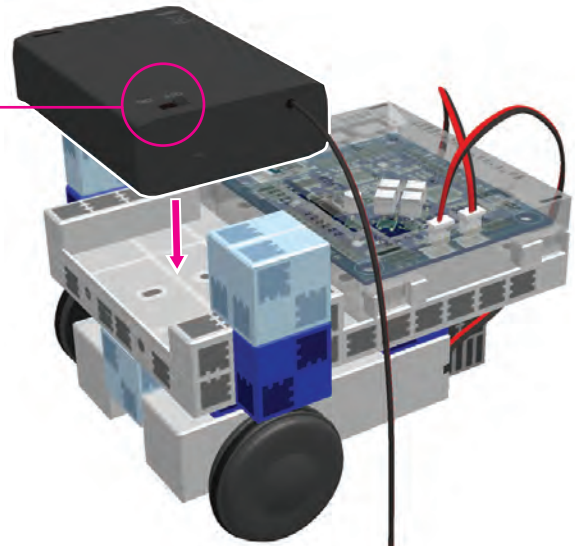


Stopár čiar

3

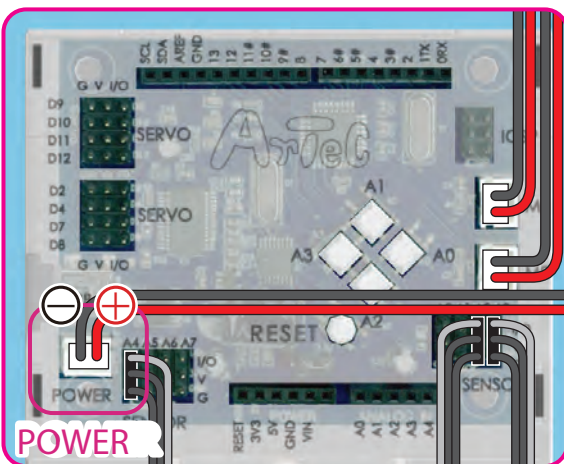


Uistite sa, že prepínač na batériovom boxe vidíte v hornej časti tak ako na obrázku.

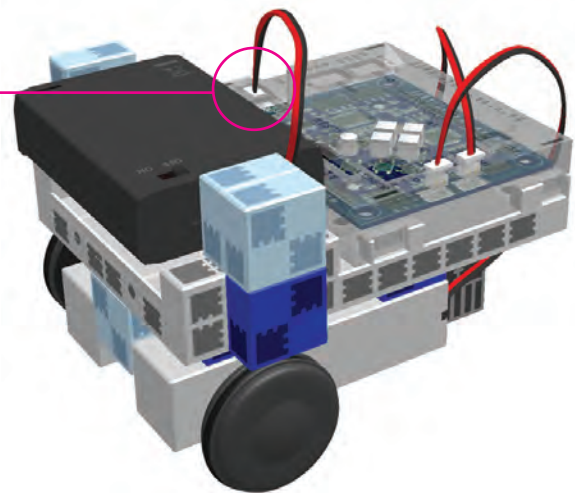


4

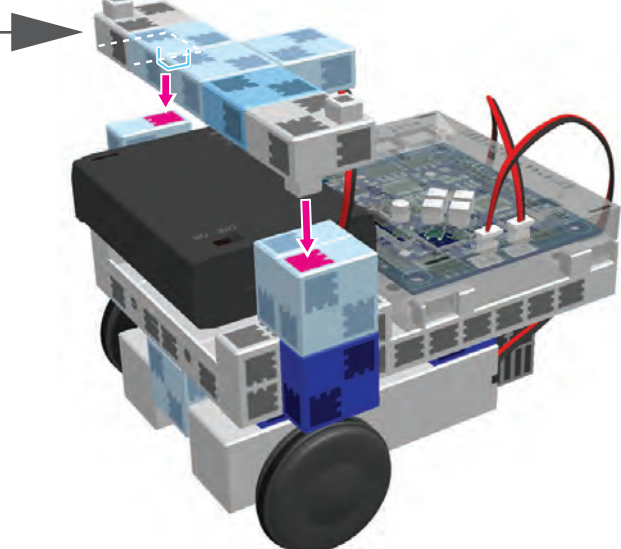
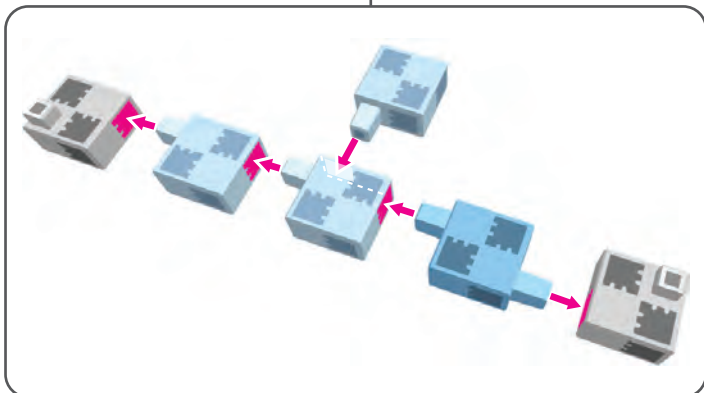
Káble batériového boxu pripojte k **POWER** sekcii.



Uistite sa, že sú káble pripojené správne!



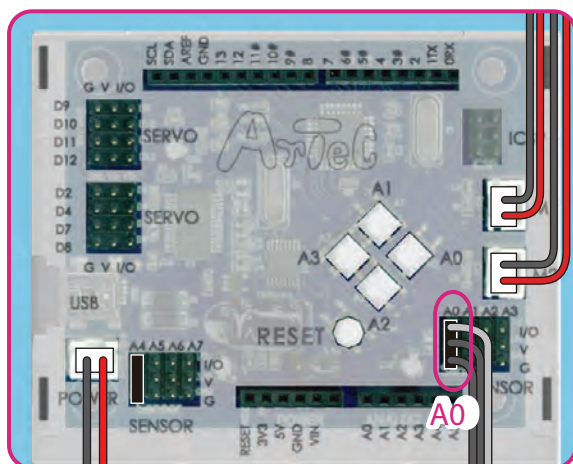
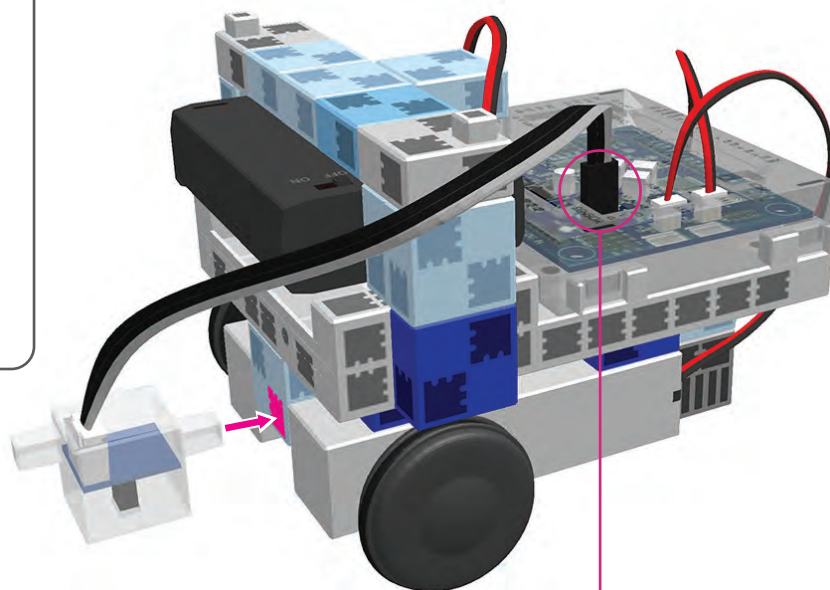
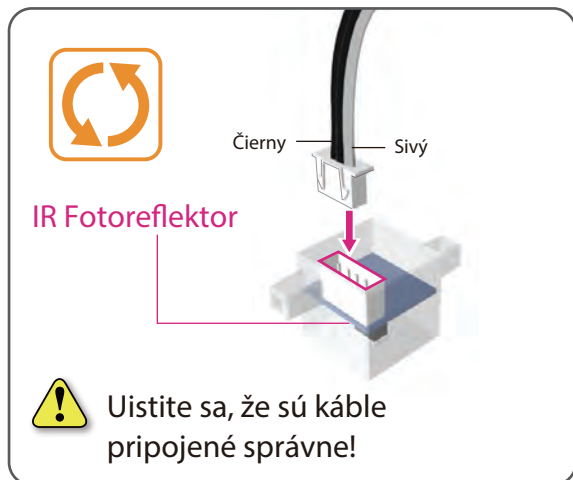
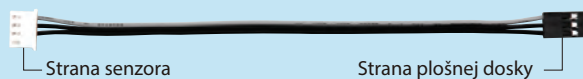
5



Stopár čiar

- 6) Infracervený senzor (IR Fotoreflektr) pripojte k A0 .

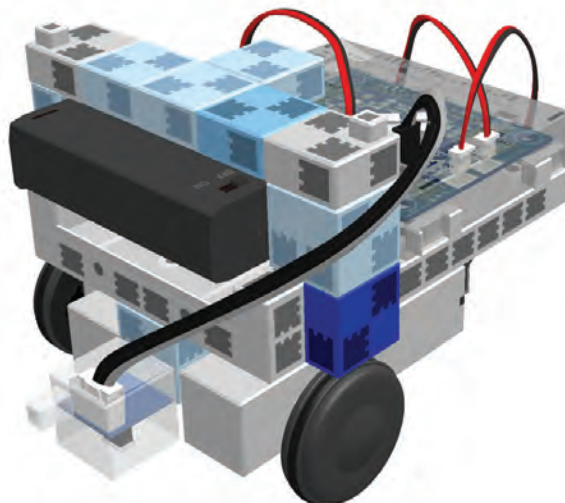
Kábel na pripojenie senzora



Uistite sa, že ste umiestnili sivý kábel do správnej polohy!

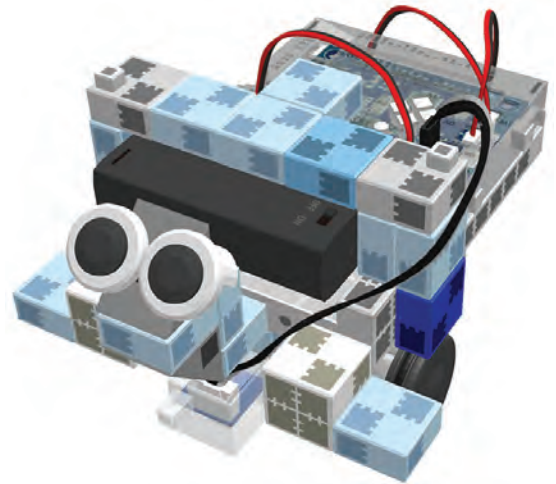
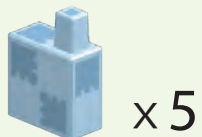
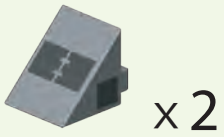
Kompletné telo (predná časť)

Uistite sa, že sú káble senzora na strane tela auta.

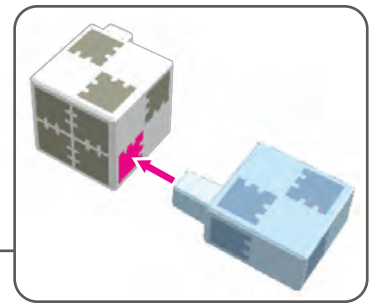
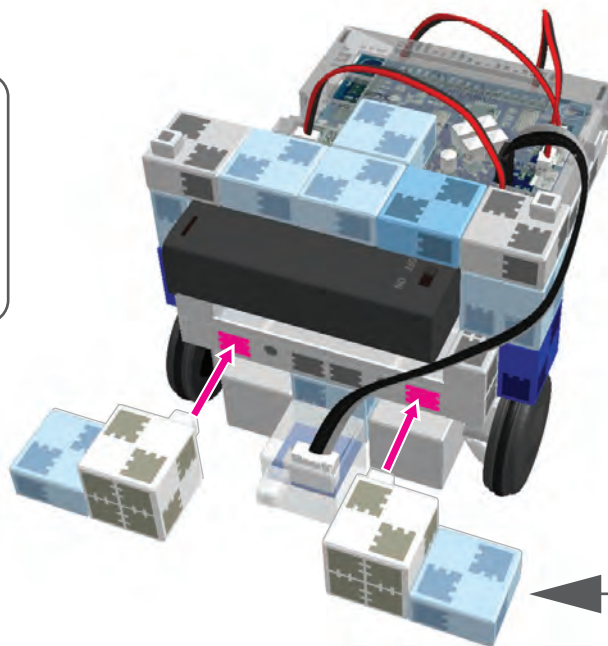
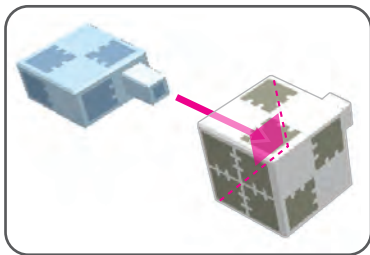


Stopár čiar

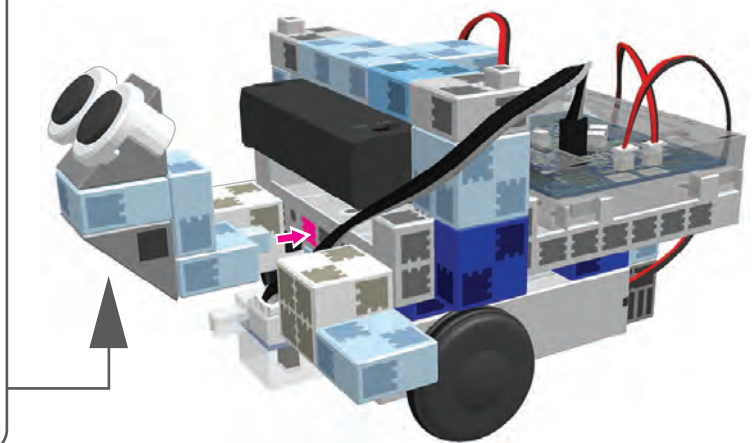
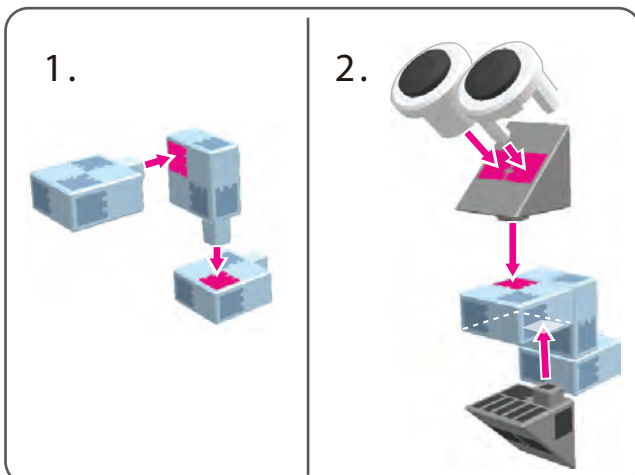
Montáž hlavy a ramien



①



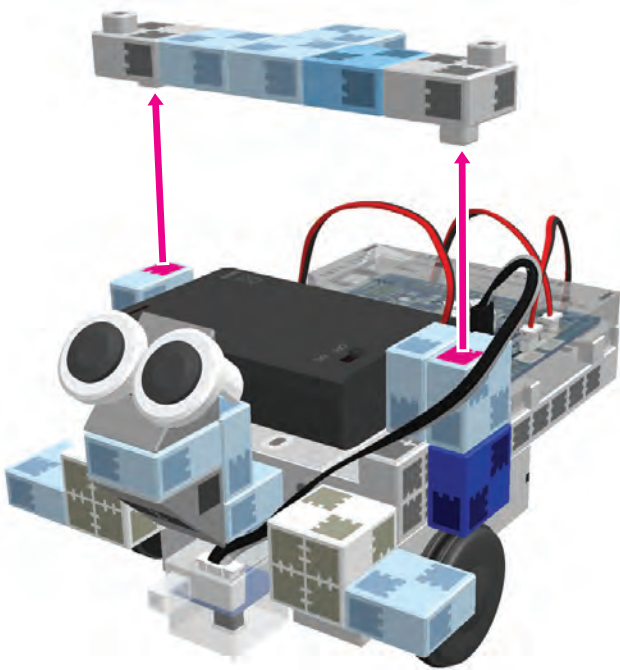
②



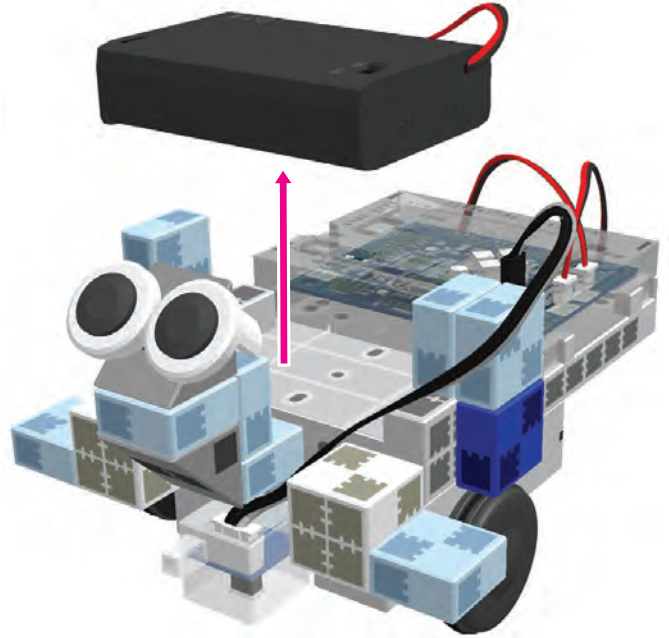
Stopár čiar

Výmena batérií

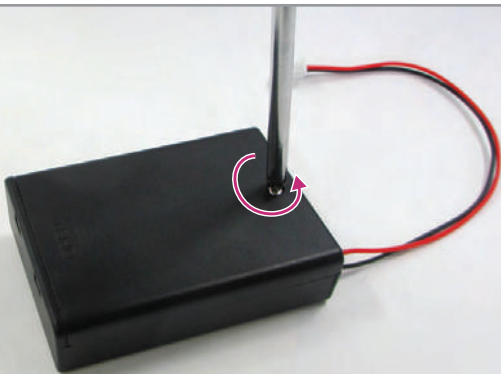
①



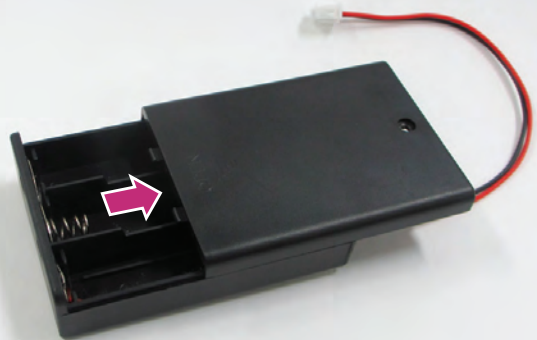
②



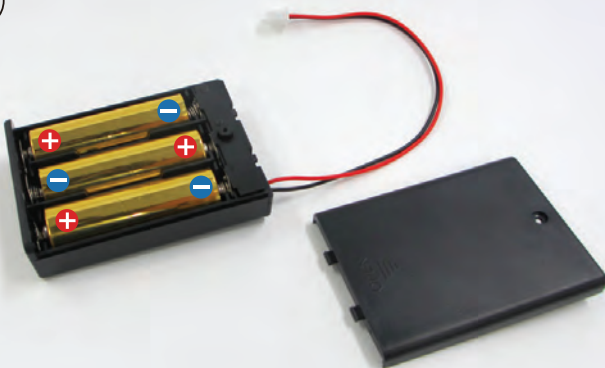
③



④



⑤



Na otvorenie použite skrutkovač (Phillips #1).



Vložte batérie so správnou polaritou.

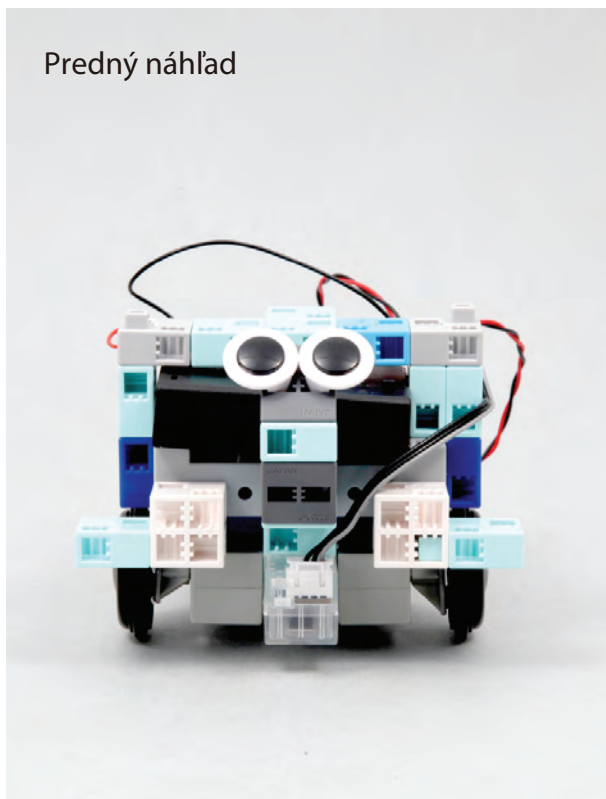
Veko batériového boxu dajte späť na pôvodné miesto.

Stopár čiar

Kompletný stopár čiar

- ⚠ Skontrolujte, či sa káble nezakliesnili do pohyblivých častí motora a následne sa neodpojili. Káble aranžujte opatrne.
- ⚠ Pred manipuláciou s robotom si znovu prečítajte Návod na montáž a uistite sa, že je robot skonštruovaný správne.

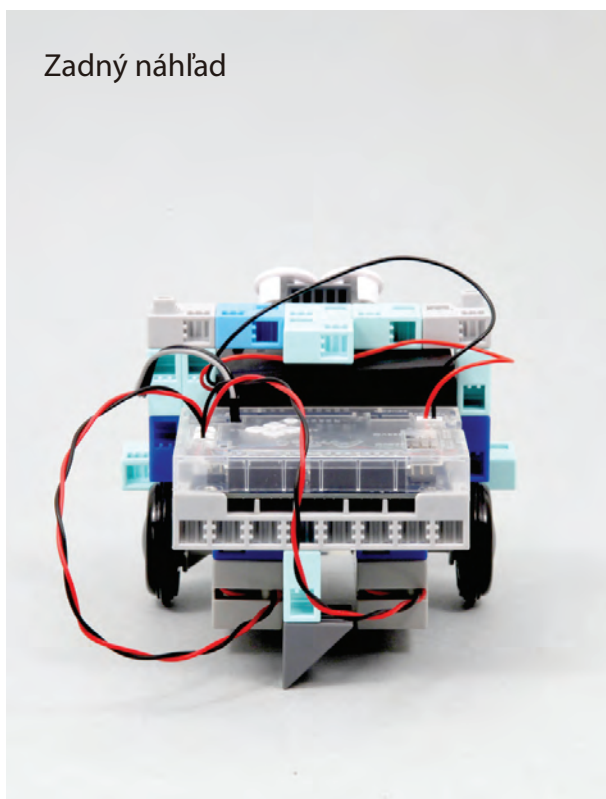
Predný náhľad



Ľavý náhľad



Zadný náhľad



Pravý náhľad



Stopár čiar

Ovládanie stopára čiar

Pre nastavenie Studuino programového prostredia nainštalujte softvér z nižšie uvedenej URL adresy.

Ak prebehla inštalácia softvéru úspešne, pokračujte krokom 1.


<http://www.artec-kk.co.jp/studuino/>

- 1 USB kábel pripojte k počítaču a Studuino jednotke.
Pre viac detailov vid' kapitolu 1.3 Studuino v návode pre Studuino programové prostredie.
- 2 Stiahnite súbor LineTracer.ipd z nižšie uvedenej URL adresy v sekcii Robotist.

<http://www.artec-kk.co.jp/robotist/>



- 3 Stiahnutý súbor otvorte.

- 4 Presuňte program do Studuino jednotky kliknutím na  Transfer button .



- 5 Odpojte USB kábel od Studuino jednotky.

Stopár čiar

Ovládanie stopára čiar

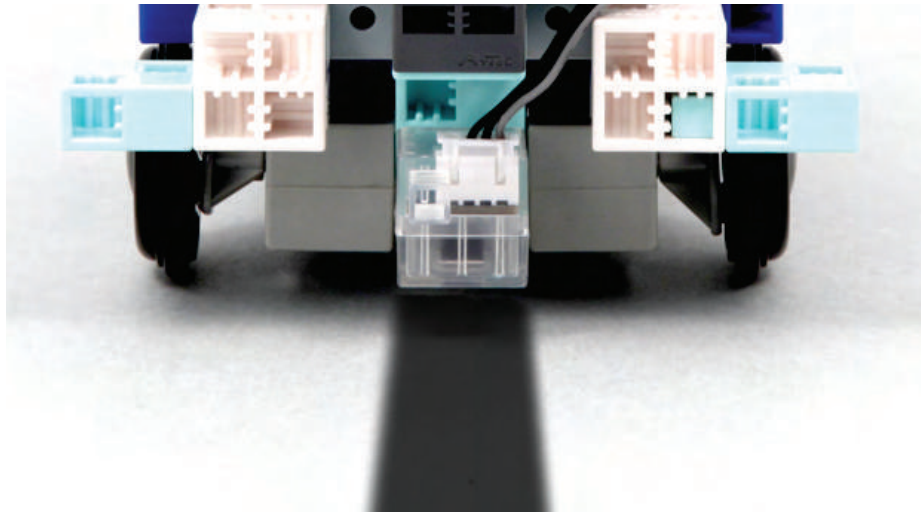
- ⑥ Na poslednej strane návodu je ilustrácia trate pre vášho robota vo formáte A4 pripravená na tlač.

Môžete si nakresliť aj trať podľa vlastnej fantázie pomocou hrubého čierneho zvýrazňovača/ fixky a bieleho papiera.

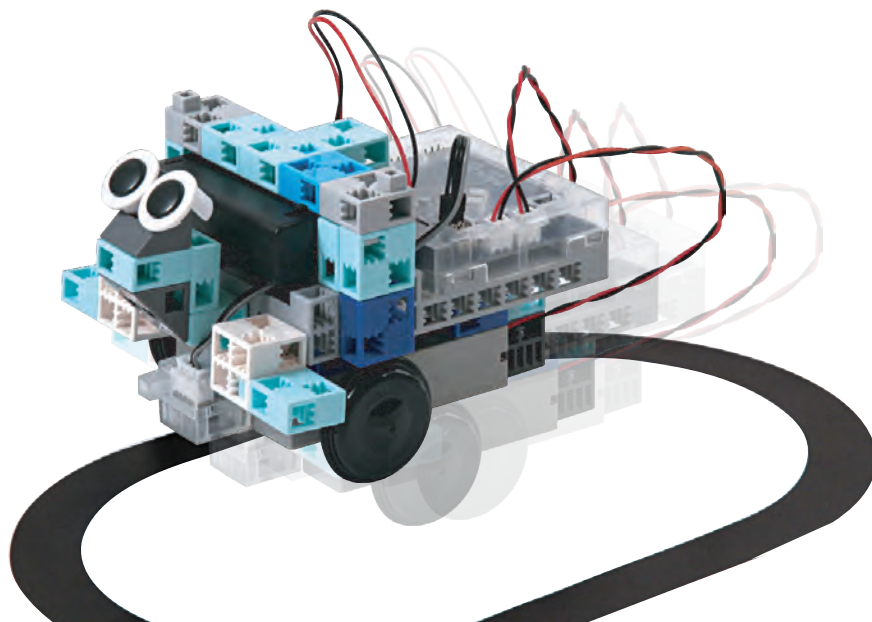
Hrúbka čiary, ktorá predstavuje trať, by mala byť minimálne 20 mm.

Pozor, váš robot sa nevie príliš prudko otáčať.

- ⑦ Váš robot položte tak, aby vedel ľavý aj pravý infračervený senzor detekovať trajektóriu.



- ⑧ Prepínač na batérovom boxe dajte do polohy "on" a robot sa začne pohybovať.



Stopár čiar

Kalibrácia senzorov

Niektoré senzory nemusia pri prvom spustení pracovať správne. Ak si všimnete nesprávnu funkčnosť senzora, je potrebné nakalibrovať jeho nastavenia.



Kliknite na príslušný senzor, následne uvidíte okienko pre nastavenie rozsahu.

Pre nastavenie požadovaného rozsahu potiahnite myšku doľava alebo doprava.

Pre viac detailov nasledujte sekcie Condition Icon v časti 4.4. The Attribute Field v návode na programové prostredie Studuino.

