

# Robotist

## Otáčajúci sa robot

### Návod na montáž

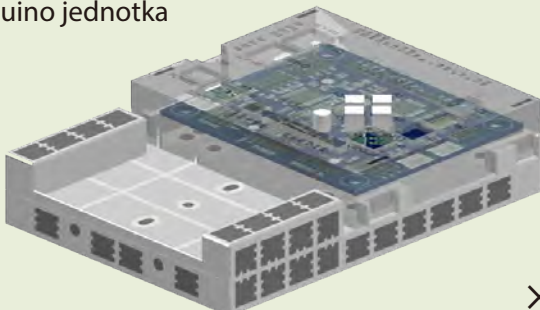
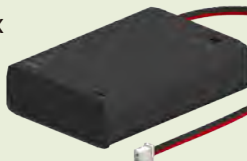

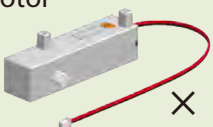



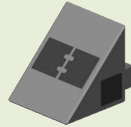
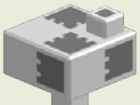
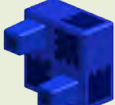








**Artec** PAT.P

**Distribútor pre Slovensko:**  
**Kvant spol. s r.o.**  
FMFI UK Mlynská dolina  
842 48 Bratislava  
Slovakia, Europe  
E-mail: [obchod@kvant.sk](mailto:obchod@kvant.sk)  
web: [www.kvant.sk](http://www.kvant.sk)

# Otáčajúci sa robot

## Komponenty

Studiuino jednotka  × 1		Batériový box  × 1	
		USB kábel  × 1	DC Motor  × 2
Kábel na pripojenie senzorov (trojvodičový 15 cm)  × 2	Dotykový senzorr Dotykový senzor  × 2	Základná kocka (biela)  × 2	Triangel A (šedý)  × 4
Polčast' A (svetlošedá)  × 2	Polčast' B (tmavomodrá)  × 6	Polčast' C (svetlomodrá)  × 11	Polčast' D (modrá)  × 2
Hlaveň  × 2	Koleso  × 2	O-kružok  × 2	Disk  × 2

## Návod na montáž - etikety

× 1

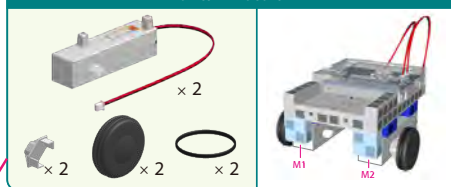
Zobrazuje časti a ich počet potrebný pre konštrukciu



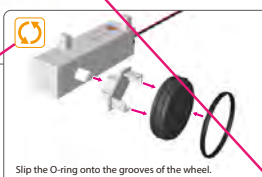
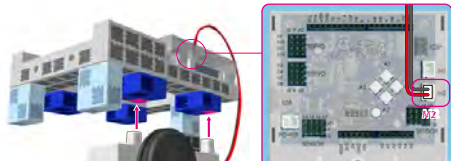
Upozorňuje ak je pre montáž potrebná zmena smeru/polohy položky.

### Otáčajúci sa robot

#### Montáž motora



① Connect the assembled DC motor to M2.



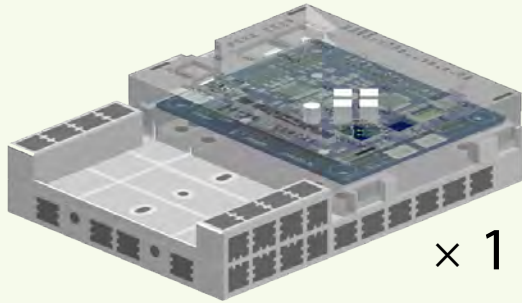
Náhľad kompletne zostavenej položky.



Upozorňuje na vhodné tipy alebo upozornenia pri konštruovaní špecifickej položky.

# Otáčajúci sa robot

## Montáž tela (podstava)



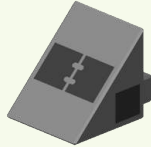
× 1



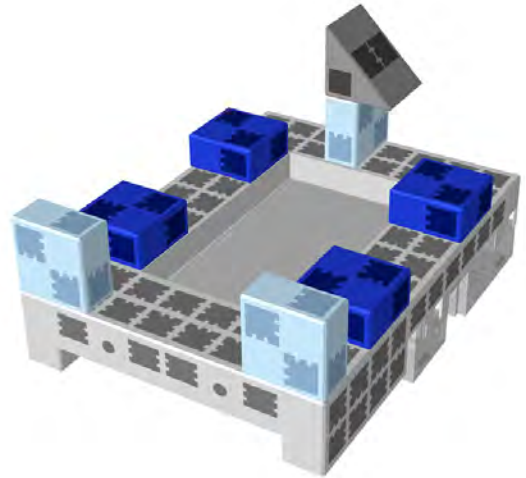
× 4



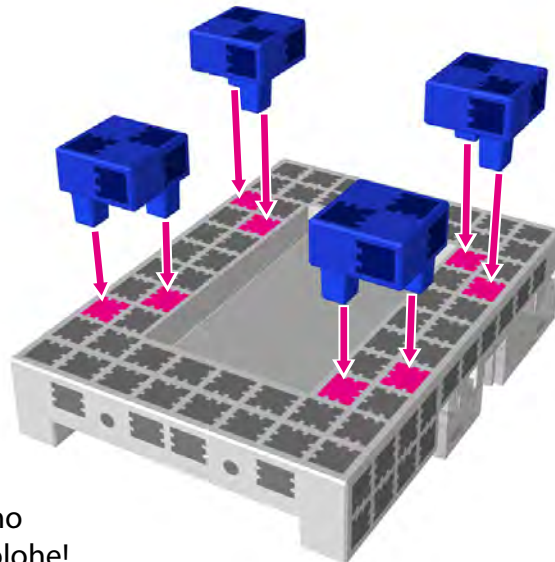
× 3



× 1

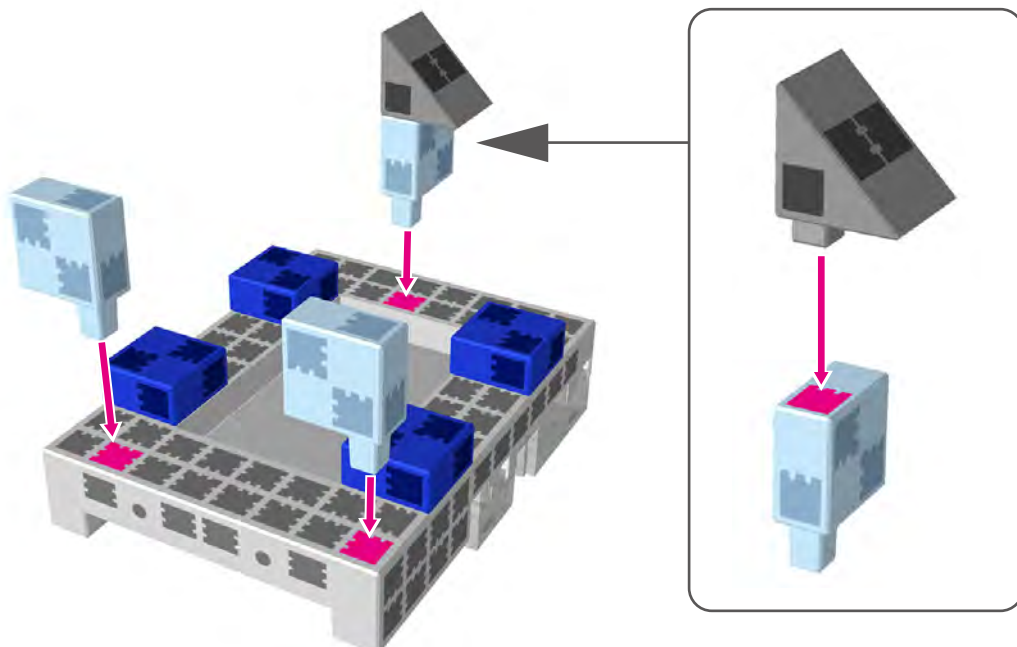


①



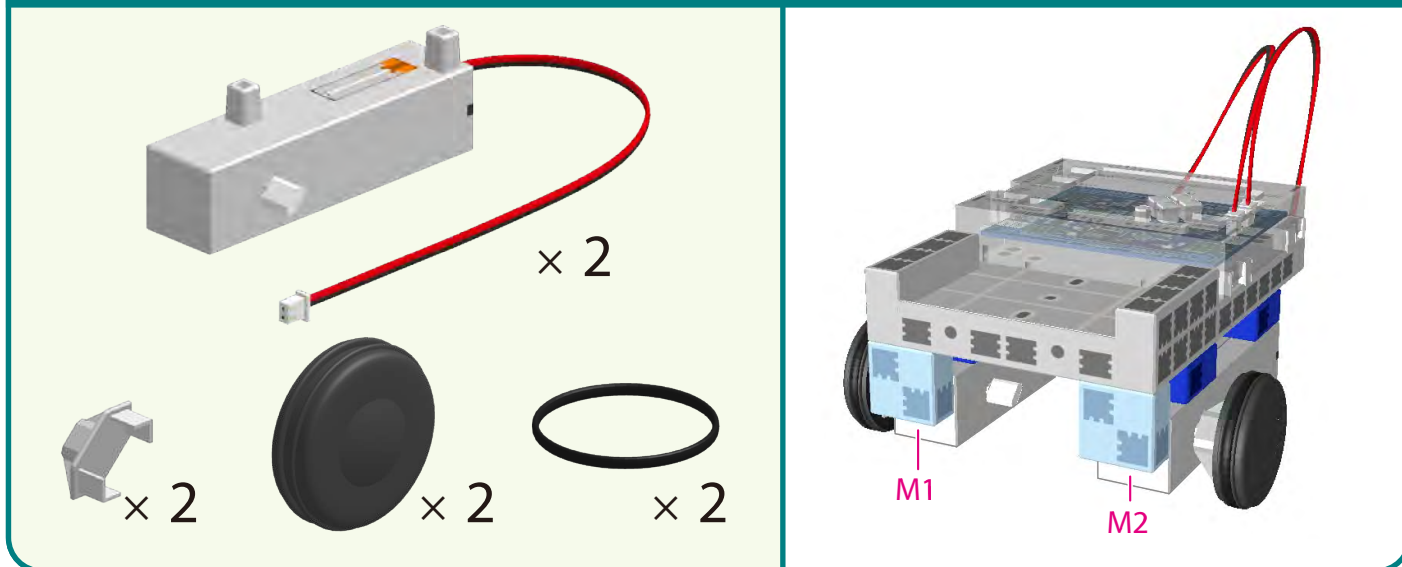
Uistite sa, že je Studino jednotka v správnej polohe!

②

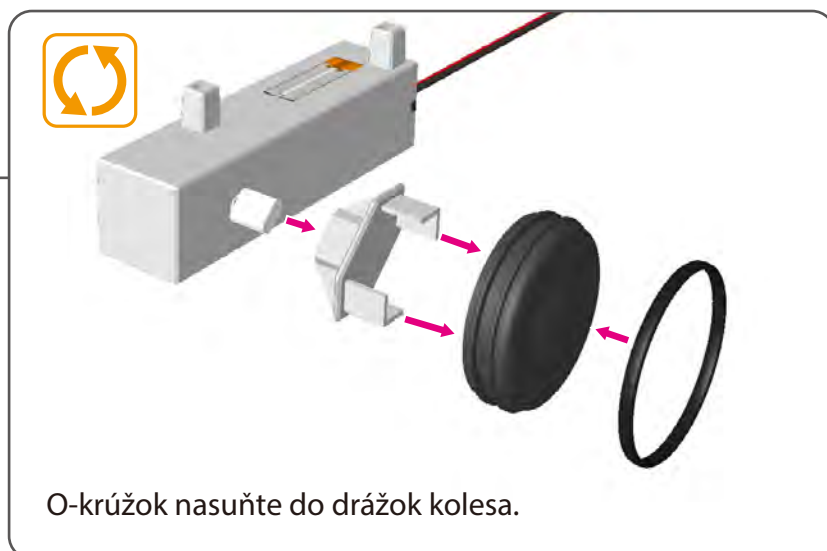
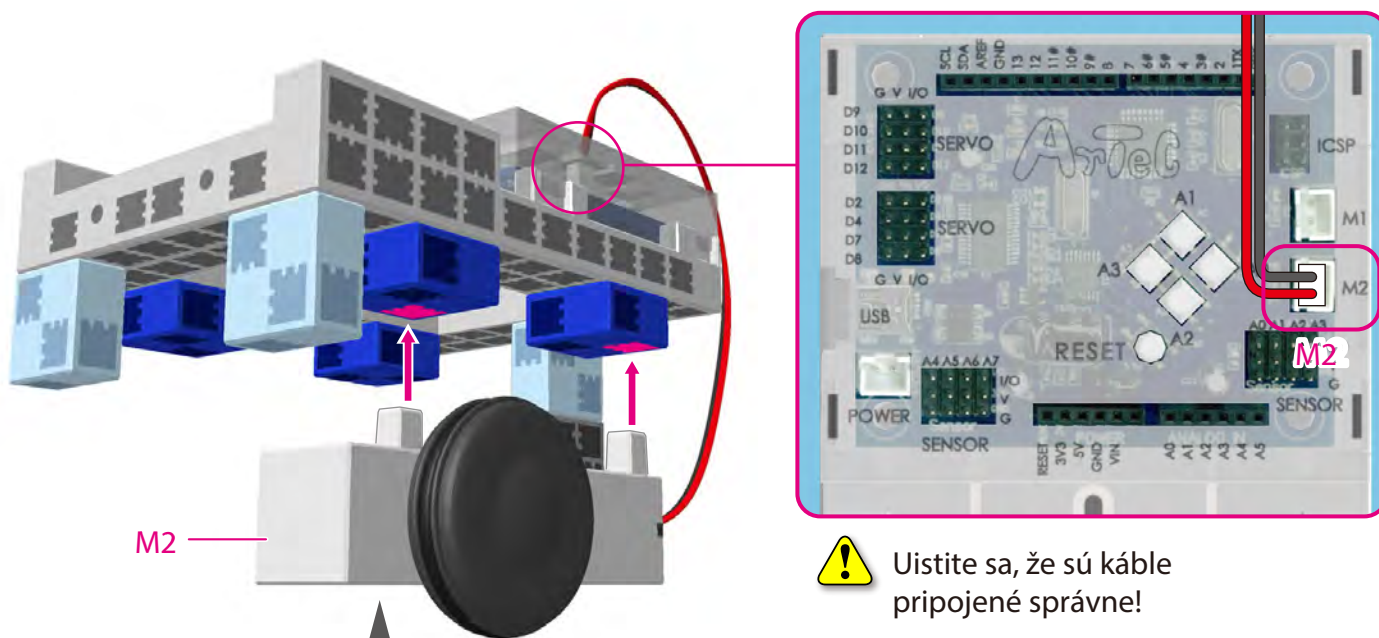


# Otáčajúci sa robot

## Montáž motora

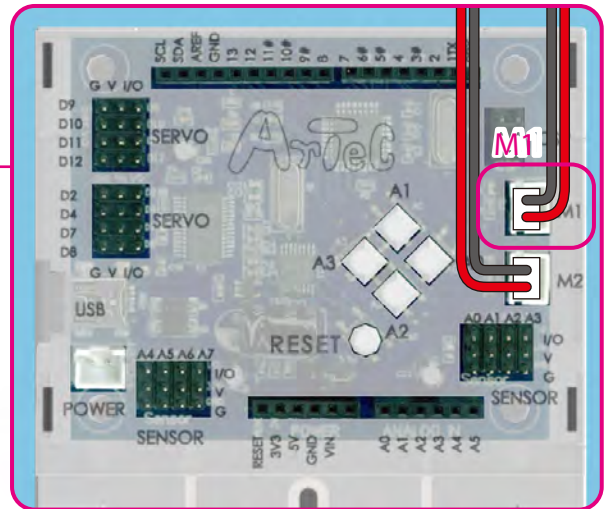
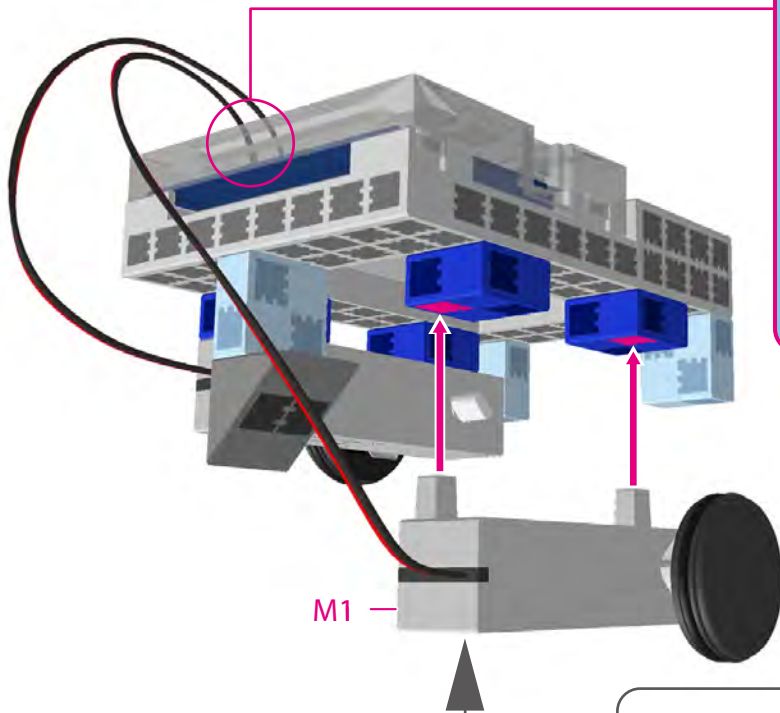



① Skonštruovaný DC motor pripojte k M2 .

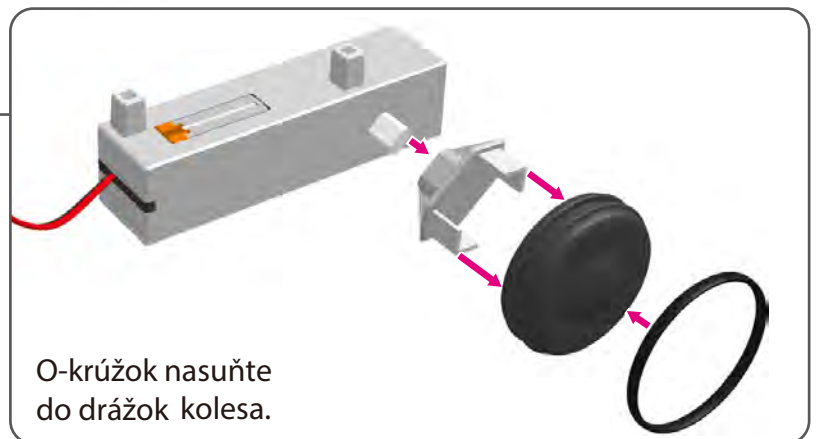


# Otáčajúci sa robot

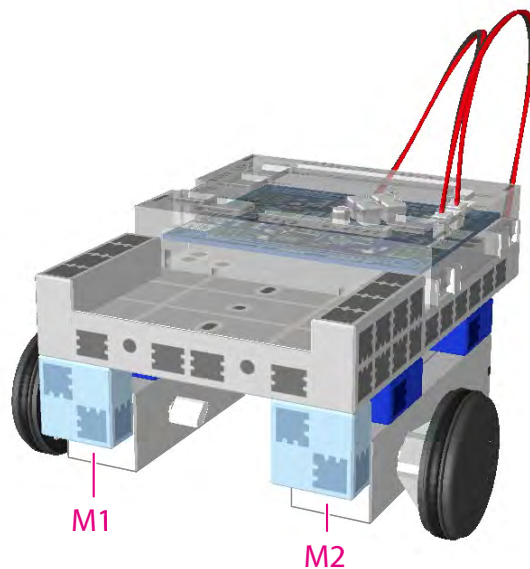
② Skonštruovaný DC motor pripojte k M1 .



 Uistite sa, že sú káble pripojené správne!

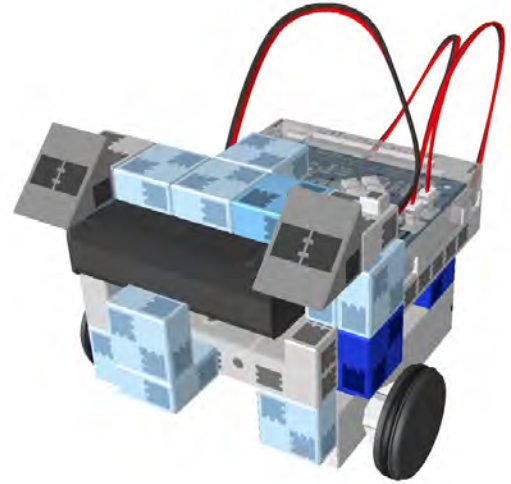
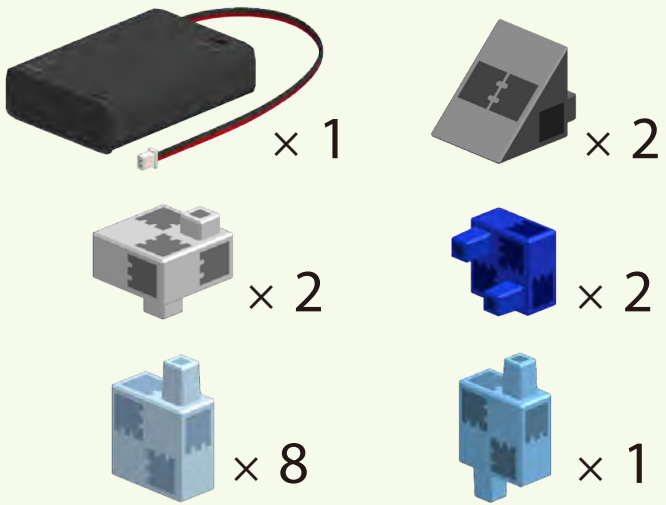


Kompletný motor

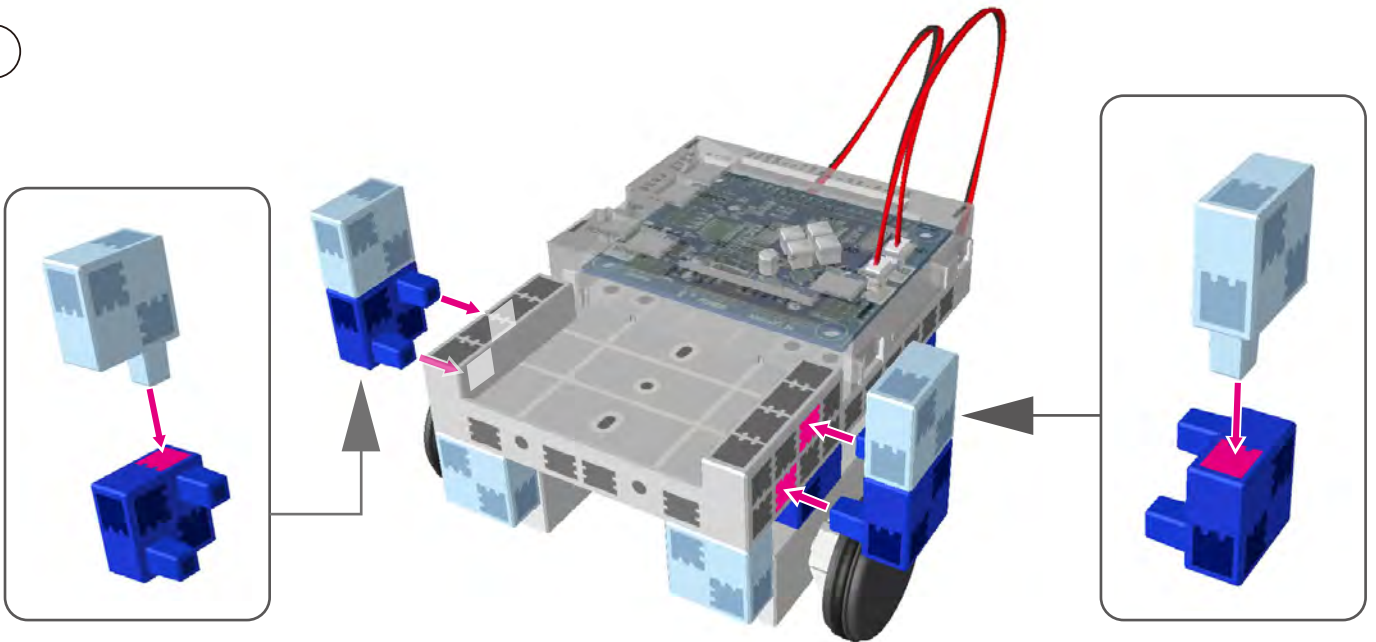


# Otáčajúci sa robot

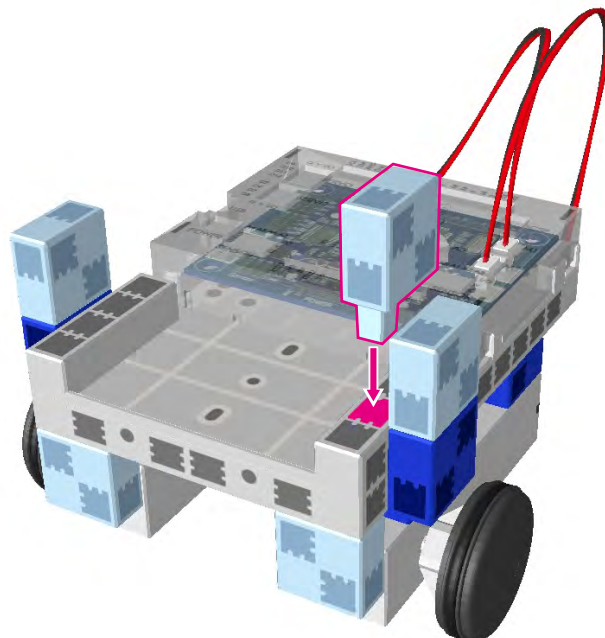
## Montáž tela (predná časť)



①

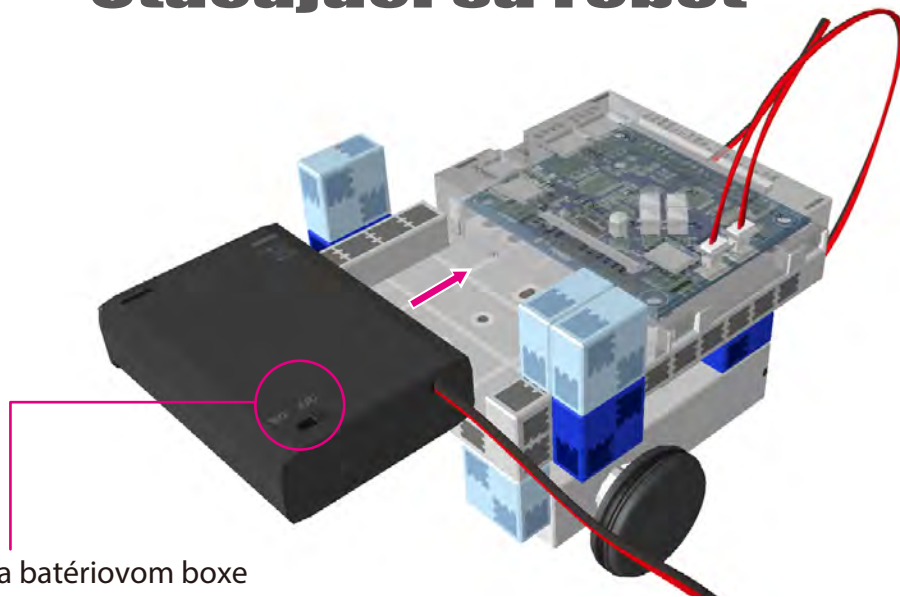



②



# Otáčajúci sa robot

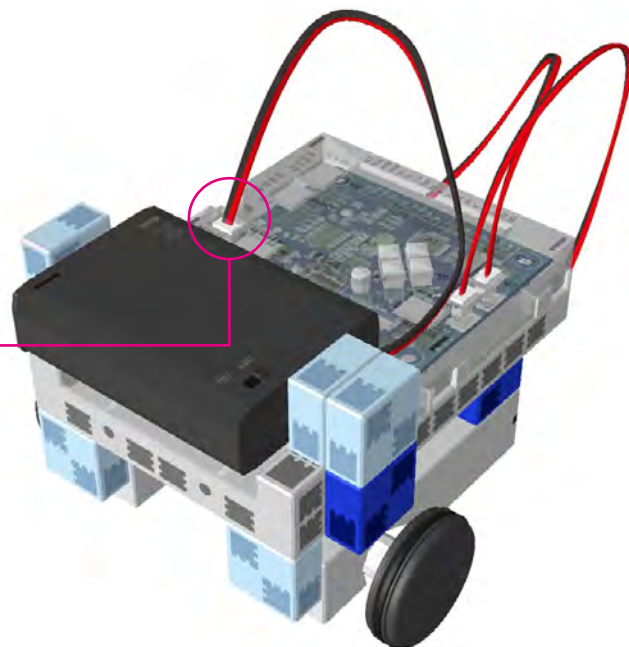
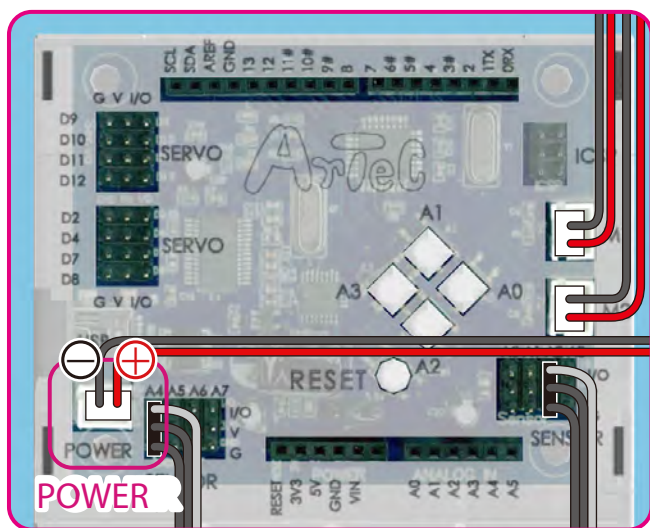
3



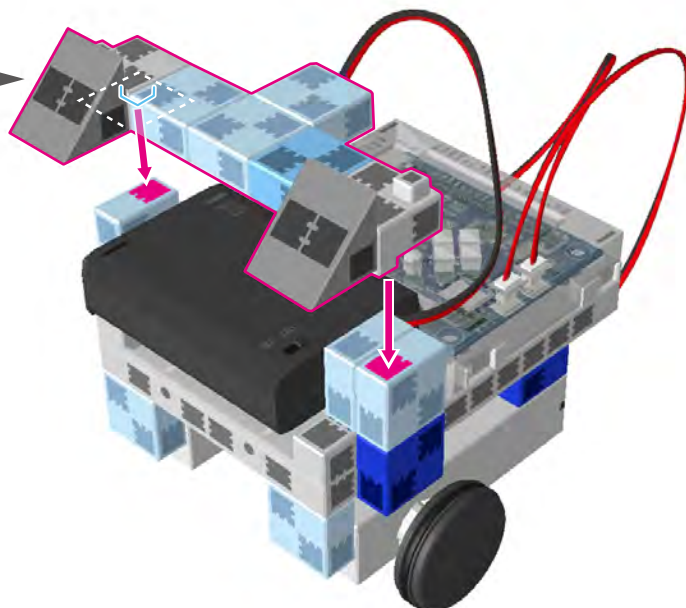
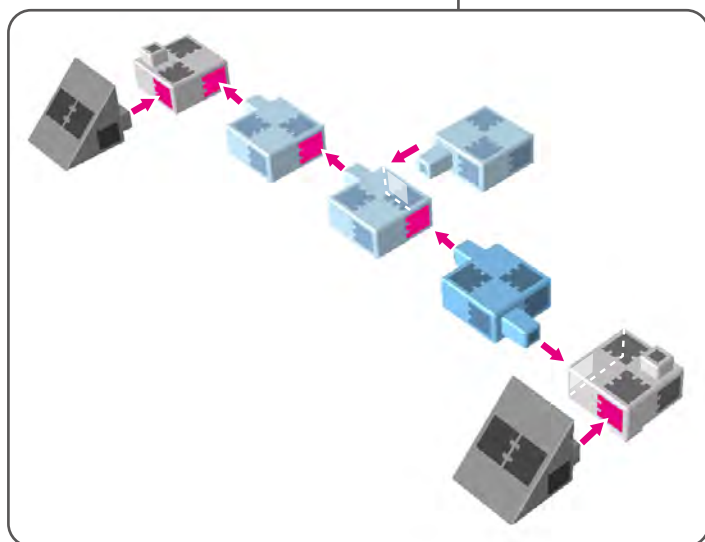
 Prepínač na batériovom boxe by ste mali vidieť tak ako na obrázku.

4

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

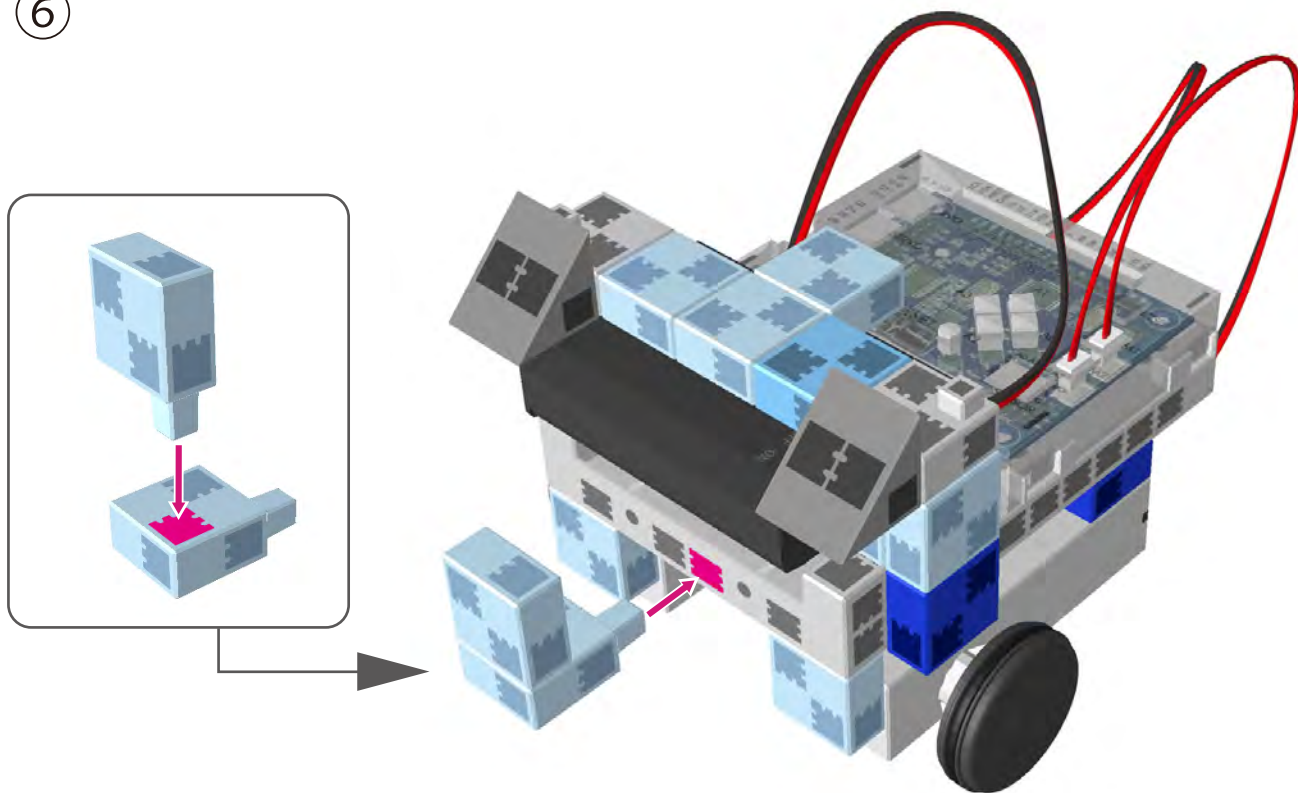


5

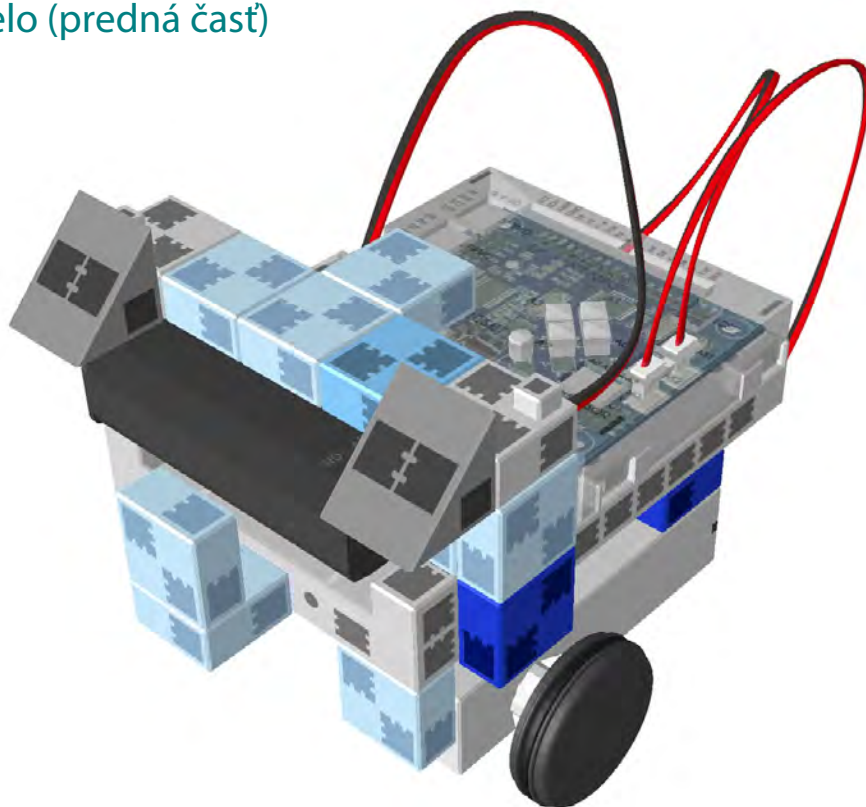


# Otáčajúci sa robot

6



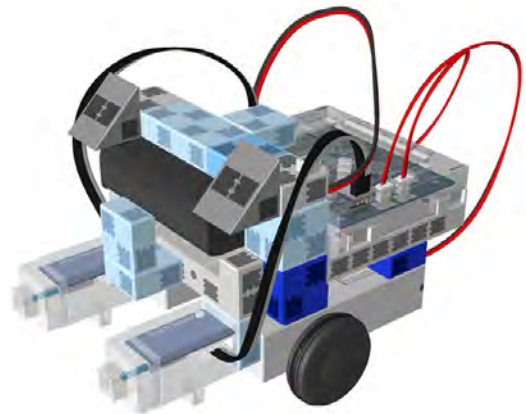
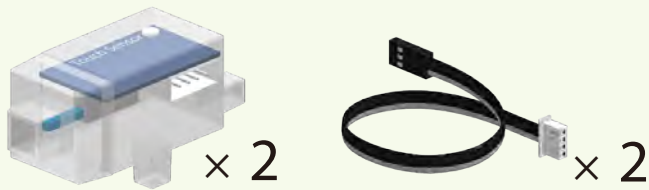
Kompletné telo (predná časť)



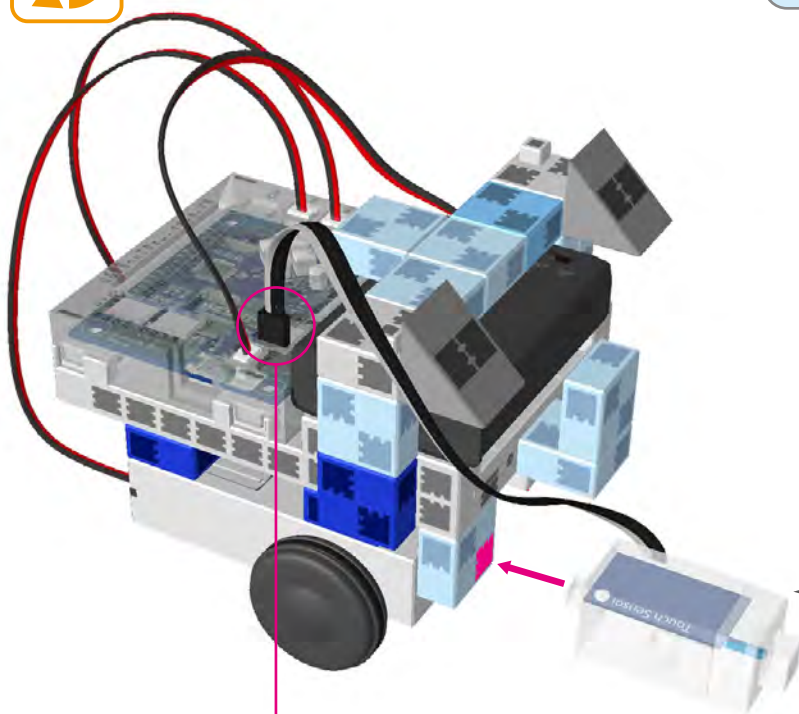


# Otáčajúci sa robot

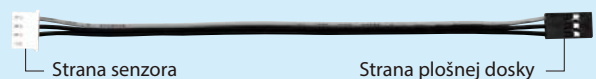
## Pripojenie dotykového senzora



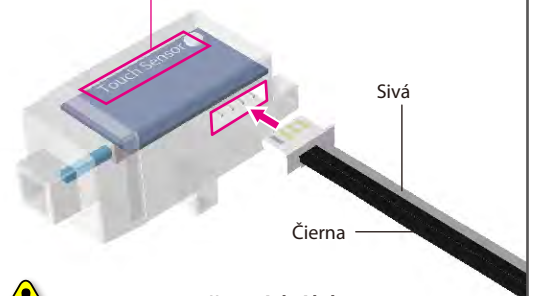
1 Dotykový senzor pripojte k A4.



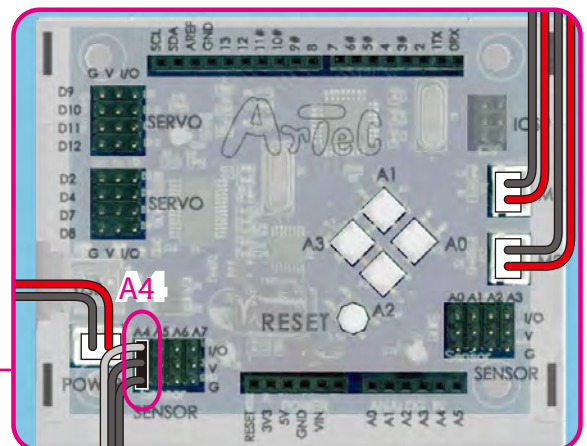
Kábel na pripojenie senzorov



Dotykový senzor



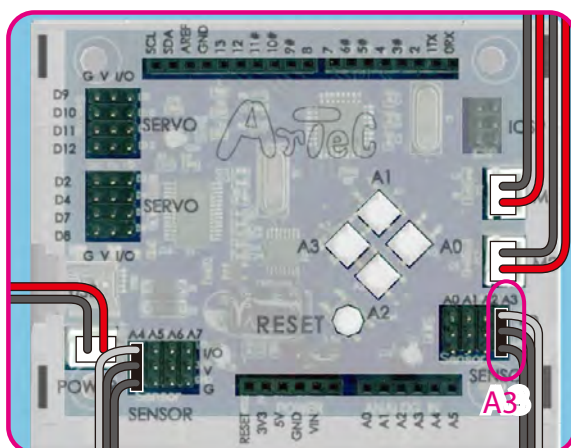
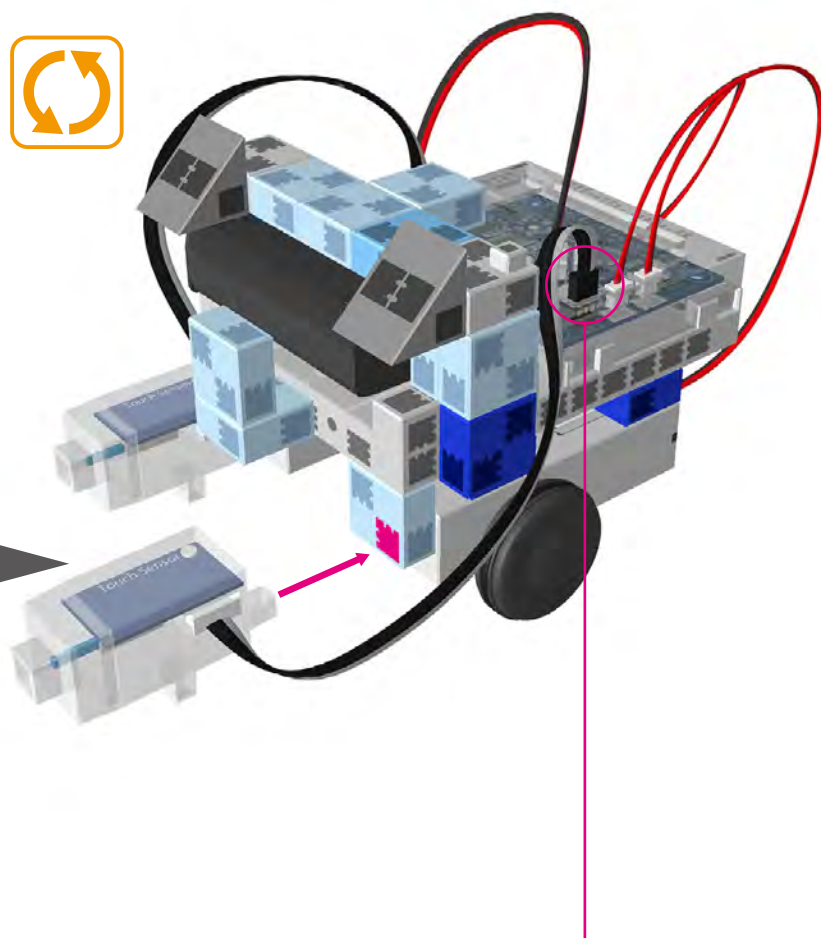
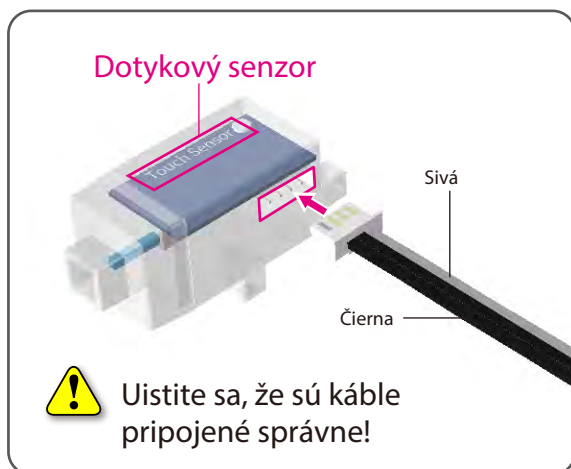
⚠ Uistite sa, že sú káble pripojené správne!



⚠ Uistite sa, že sú káble pripojené správne!

# Otáčajúci sa robot

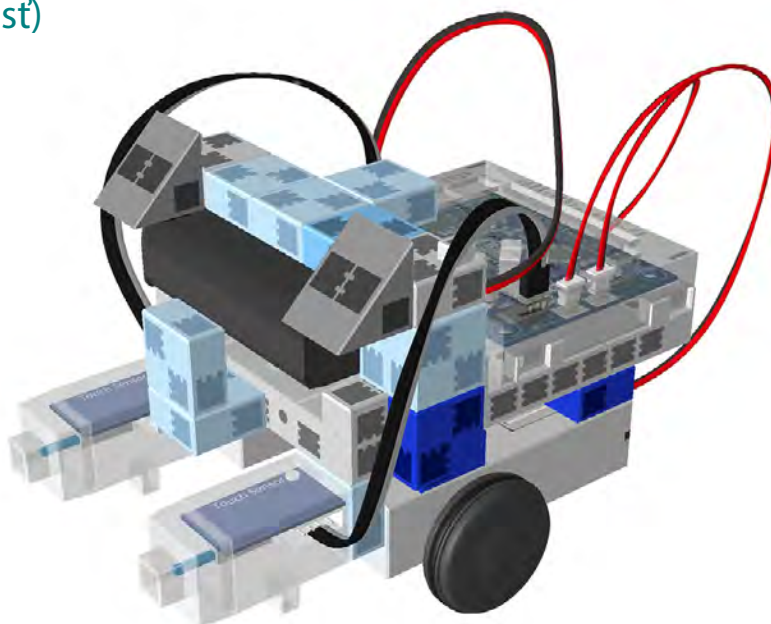
- 1 Dotykový senzor pripojte k A3 .



- ⚠ Uistite sa, že sú káble pripojené správne!

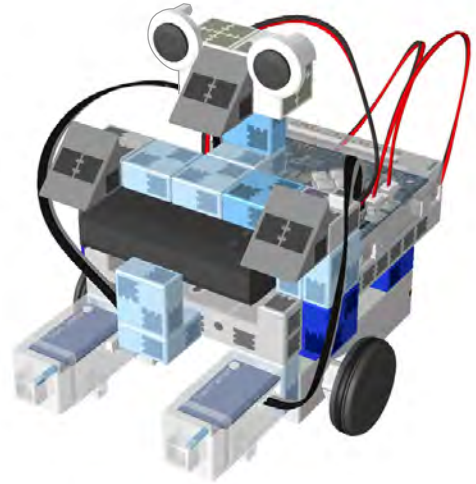
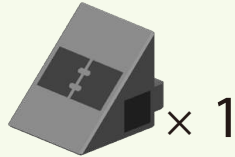
## Kompletné telo (predná časť)

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



# Otáčajúci sa robot

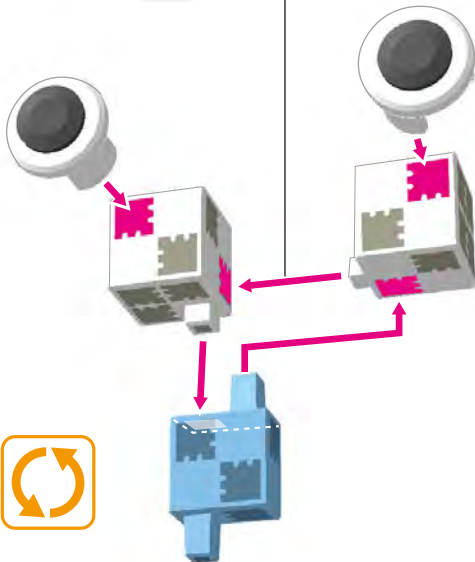
## Montáž hlavy



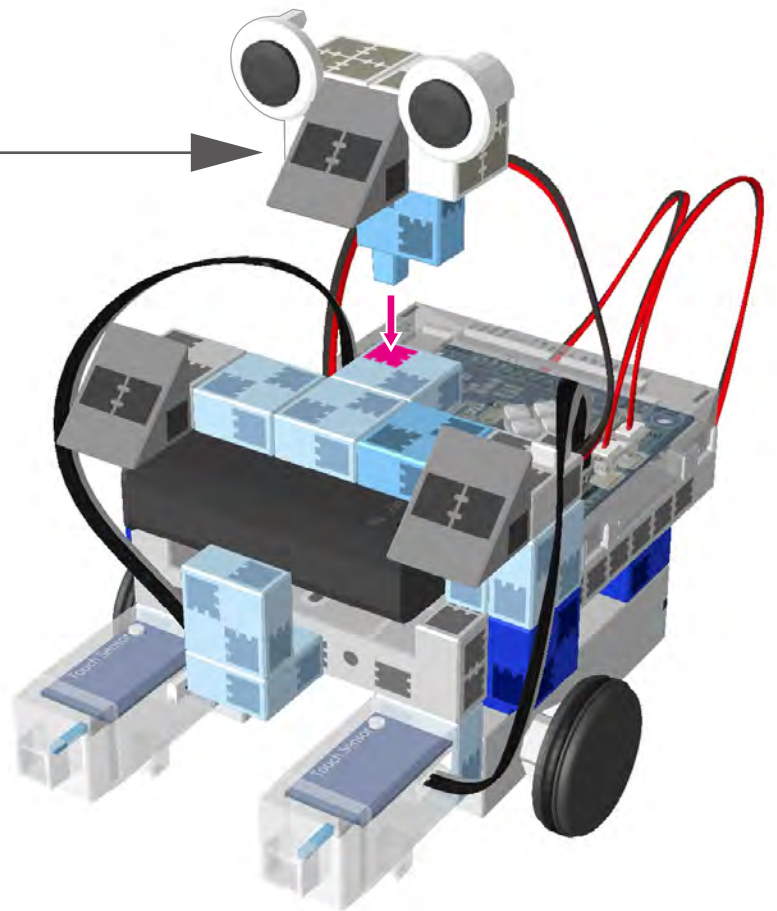
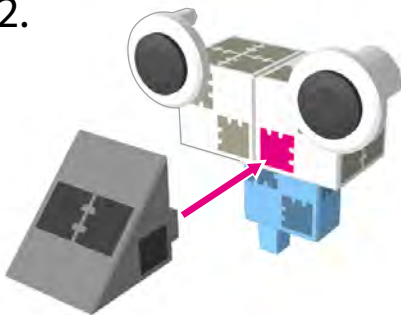
1.



Pripojte ako prvé.



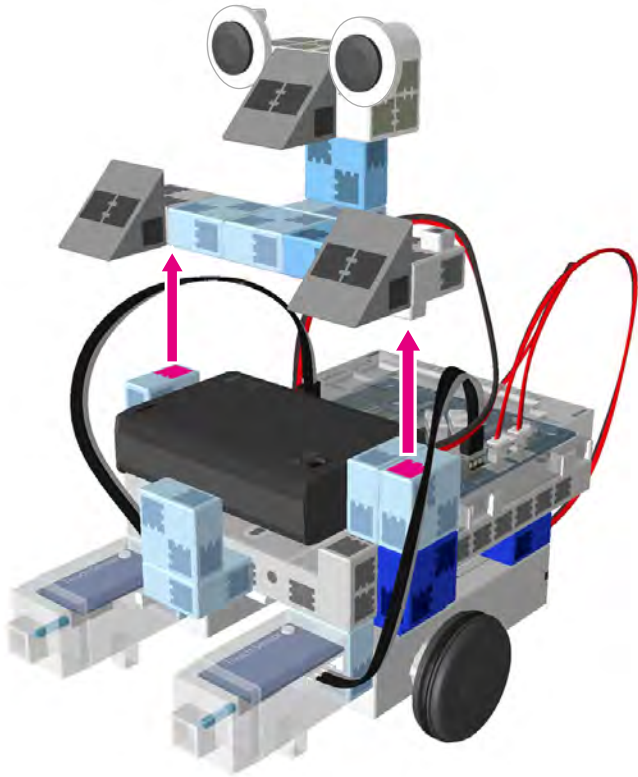
2.



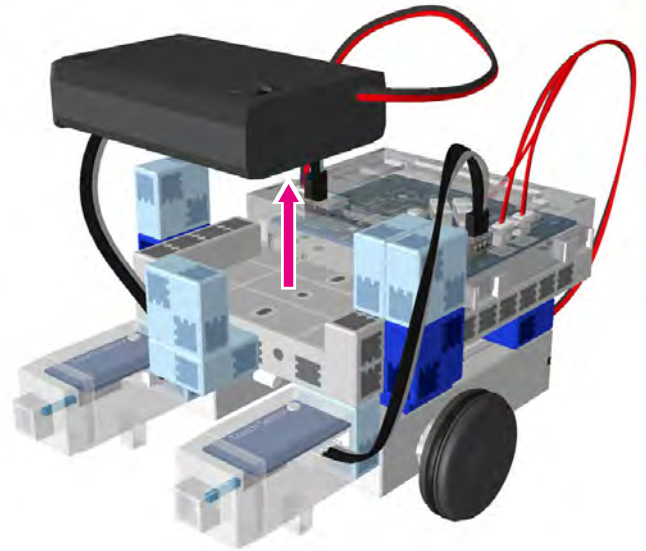
# Otáčajúci sa robot

## Výmena batérií

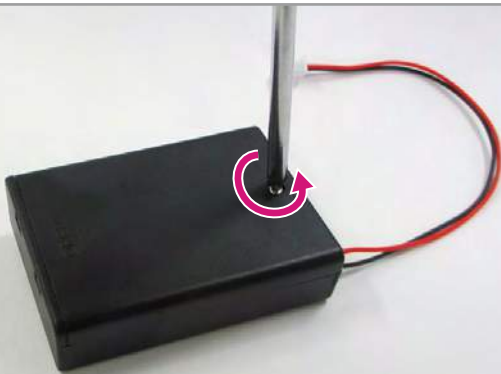
①



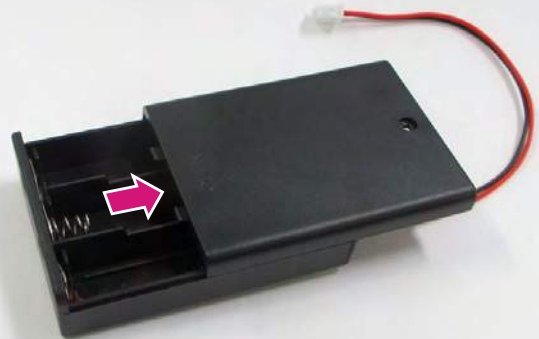
②



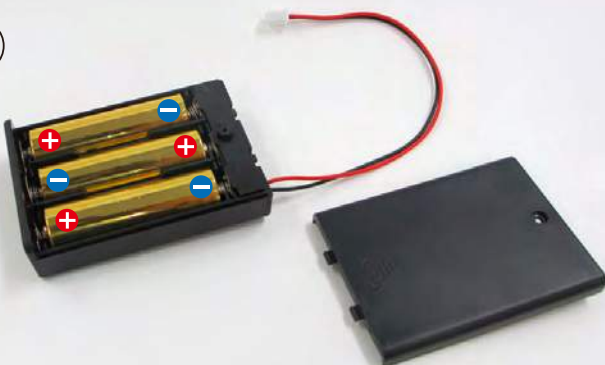
③



④



⑤



Na otvorenie použite skrutkovač (Phillips #1).





Vložte batérie so správnou polaritou.

Veko batériového boxu dajte späť na pôvodné miesto.

# Otáčajúci sa robot

## Kompletný otáčajúci sa robot

 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



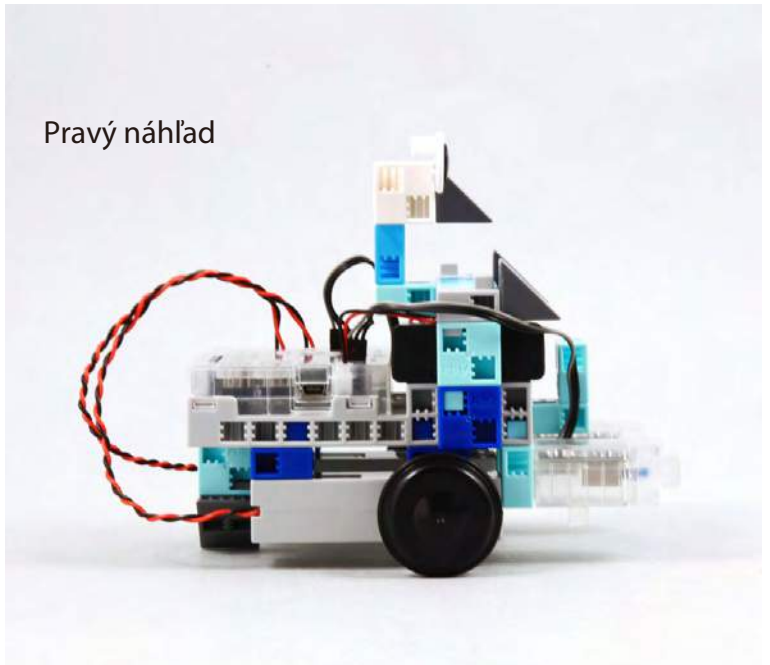
Ľavý náhľad



Zadný náhľad



Pravý náhľad



# Otáčajúci sa robot

## Ovládanie otáčajúceho sa robota

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 TurnRobot.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.
- 6 Prepínač na batérovom boxe dajte do polohy "on".
- 7 Váš robot využije dotykový senzor pri náraze do steny alebo iného objektu, kedy sa následne pohne vzad, pootočí sa a pokračuje v ceste.