



AT-ST

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION



LEGO Education

AT-ST





Новый день на фабрике роботов

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION





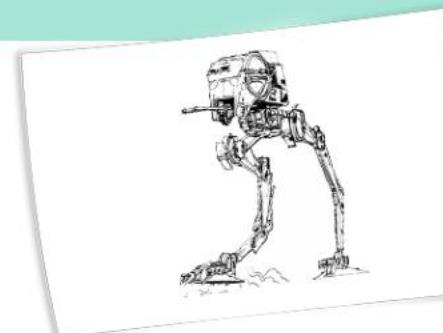
Новый день на фабрике роботов



Приветствую!



Меня зовут Люк. Мы победили на Хоте и захватили несколько имперских шагоходов AT-ST. Мы хотим, чтобы вы разобрались как они работают и создали для нас тестовые модели. Нам нужны такие машины для защиты наших баз.





Задание



Задание

- ▷ разработать шагающего робота, похожего на имперского AT-ST

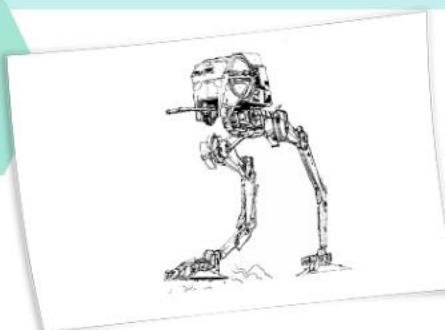


Особенности конструкции

- ▷ **должен передвигаться на двух ногах**
- ▷ **должен иметь возможность защищать базы постановщев**



Эскиз





Обсуждение задания



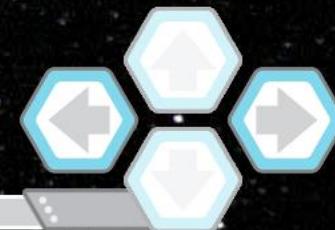
Что вы знаете об имперском
Вездеходном Разведывательном Транспорте
(AT-ST)?





Имперские шагающие машины

AT-ST быстрее полноразмерного AT-AT. Он использовался для разведки, поддержки на линии фронта и в противопехотных миссиях. AT-ST способен двигаться даже по небольшим каньонам или лесам.





Имперские шагающие машины

В гиростабилизированной кабине шагохода размещается экипаж из двух человек. Благодаря голограммической навигационной системе экипаж имеет обзор на все 360 градусов.



7





Имперские шагающие машины

AT-ST способен имитировать ходьбу живого существа благодаря использованию мощного гиростабилизатора и сложной системы шагания.





Имперские шагающие машины

Шагающие бронированные машины Империи имеют особенности, которые делают их незаменимыми:

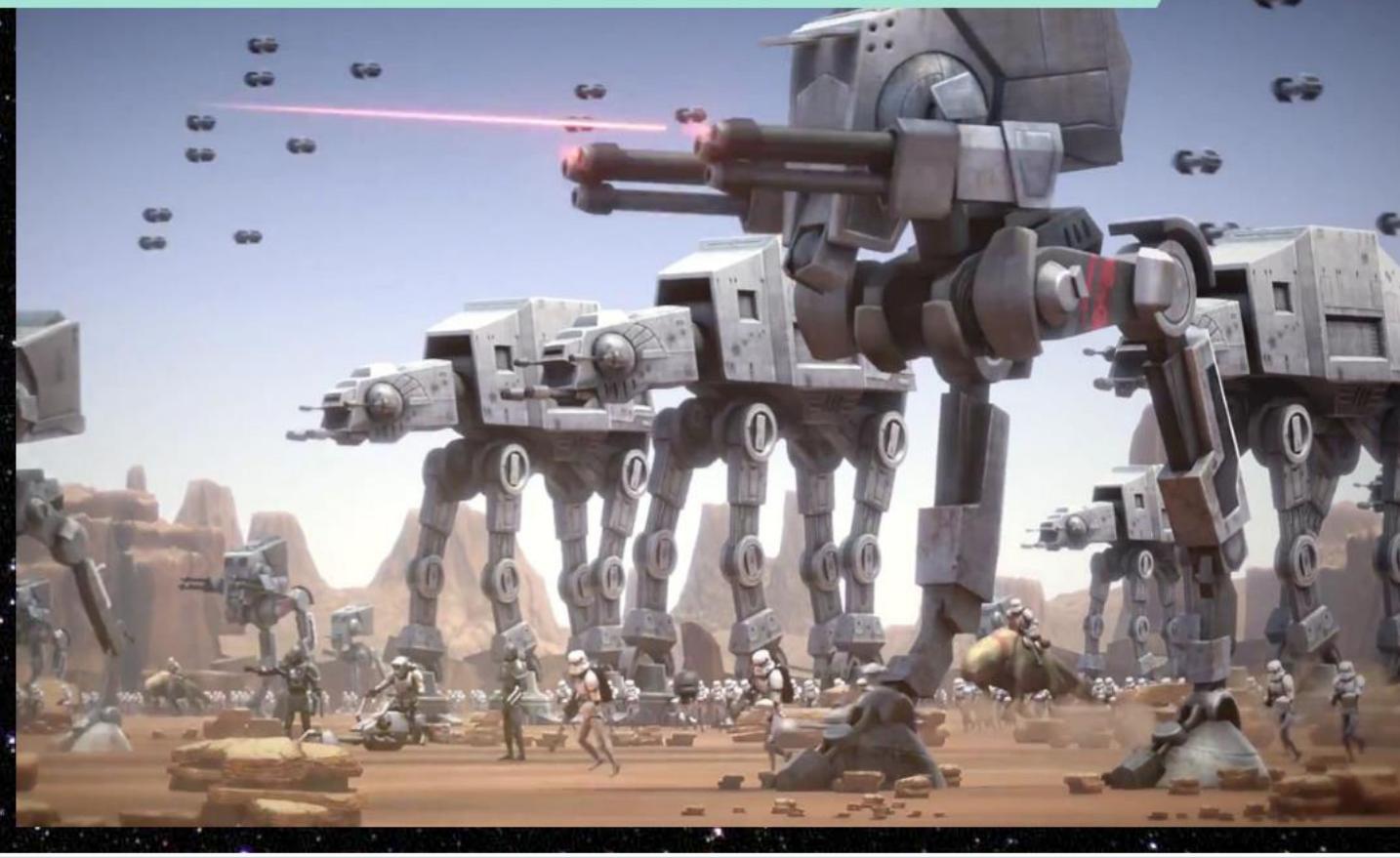
- чрезвычайно высокая проходимость
- надежность в самых разнообразных условиях миллионов миров в условиях гравитационных колебаний и воздействия нестандартных магнитных полей





Имперские шагающие машины

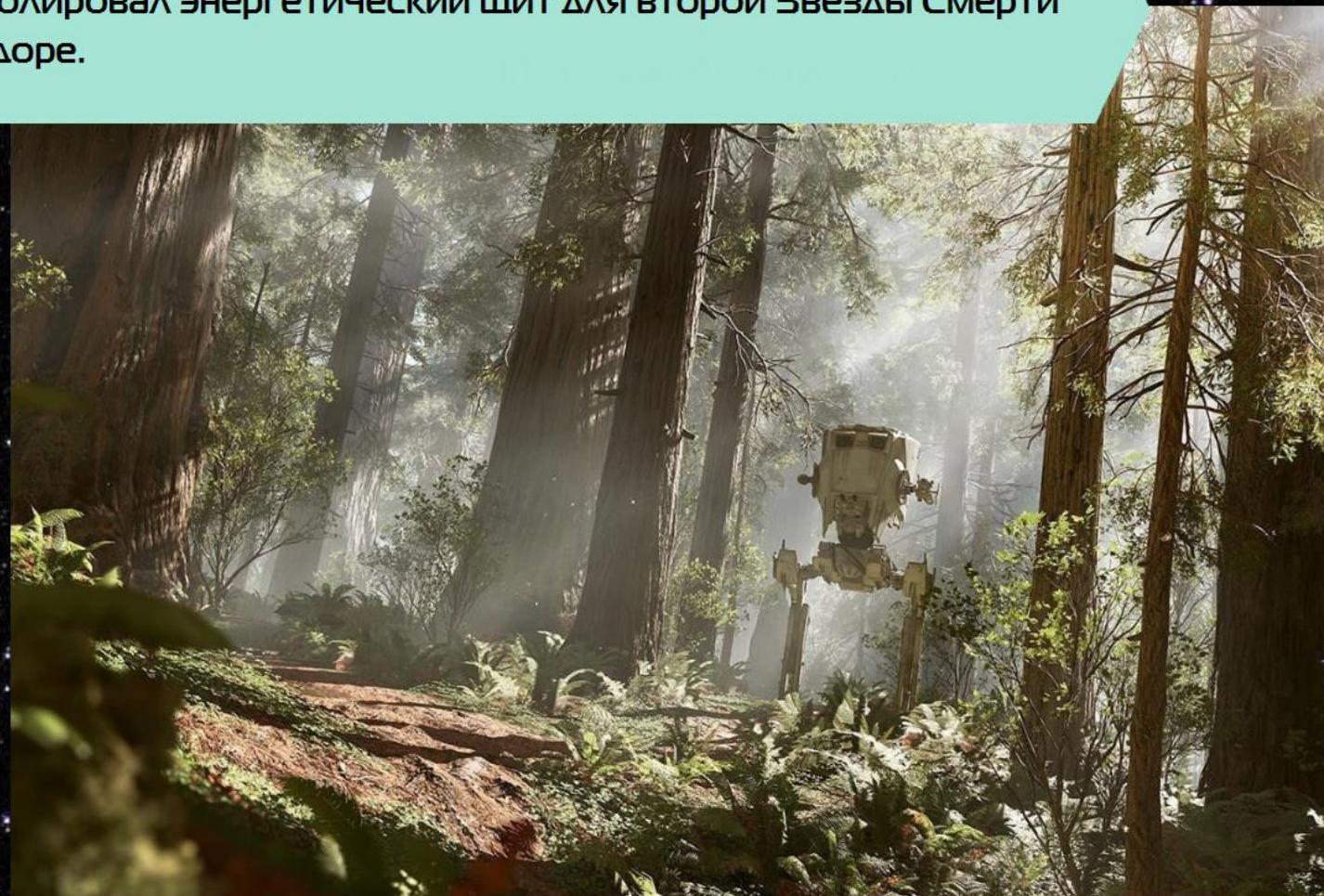
Радиус действия AT-ST ограничен мощностью силовых батарей. Полномощный генератор является слишком большим для размещения на этом шагоходе.





Имперские шагающие машины

AT-ST сыграли главную роль в защите бункера, который контролировал энергетический щит для второй Звезды Смерти на Эндоре.





Как устроен AT-ST?





Функции робота

Чтобы выполнить заказ господина Люка, мы должны создать робота, который:



Рухается на двох ногах



Может реагировать на
препятствия на пути и
патрулировать базы



Обсуждение задания



Благодаря чему робот сможет реагировать на
препятствия на дороге?



Датчик движения

Датчик движения определяет расстояние до объектов впереди.



Датчик излучает инфракрасный свет (как в пультах от телевизора или кондиционера) и измеряет количество вернувшегося света. Если вернулось много света, то объект рядом, а если мало, то объект далеко.





Датчик движения

Вы можете запрограммировать реакцию работы на наступление следующих случаев:

Уменьшение расстояния между сенсором и объектом.



Увеличение расстояния между сенсором и объектом.



Любое изменение расстояния между сенсором и объектом.





Датчик движения

Итак, если разместить датчик движения на кабине, то робот сможет "видеть" препятствия впереди.





Встречайте AT-ST!

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION

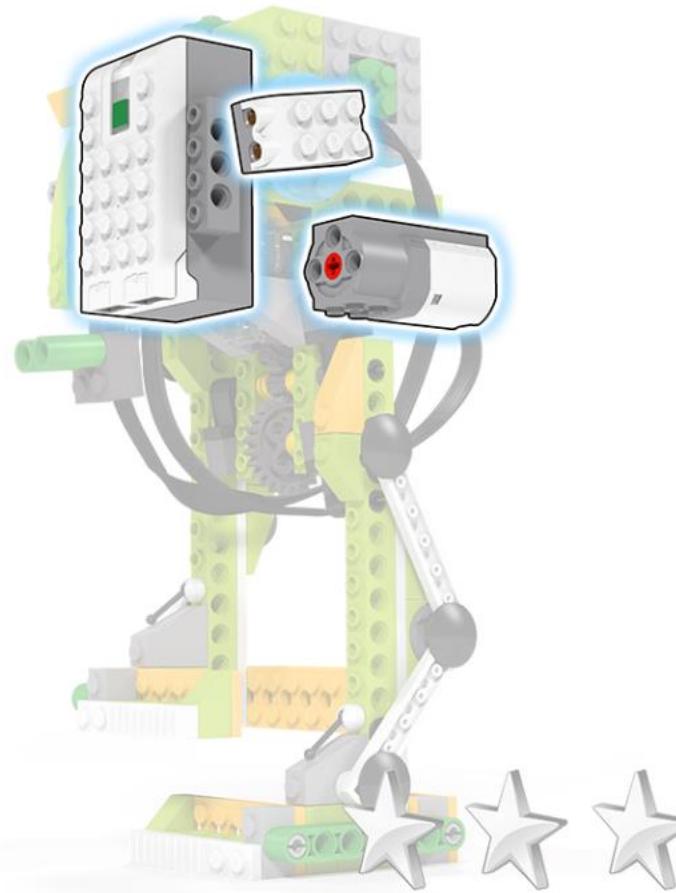


Это шагающий робот-
копия имперского AT-ST!



Особенности конструкции

AT-ST имеет две ноги, которые приводятся от одного мотора. Датчик движения позволяет измерять расстояние до объектов впереди.



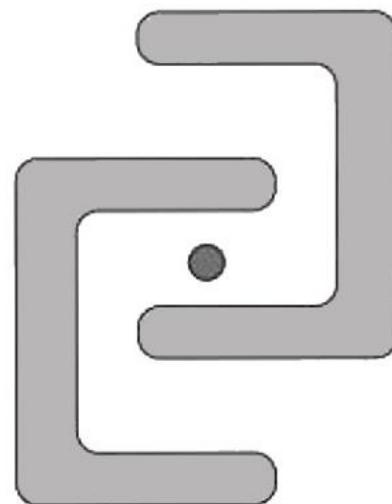
Найдите:

- ▶ смартхаб
- ▶ мотор
- ▶ сенсор



Особенности конструкции

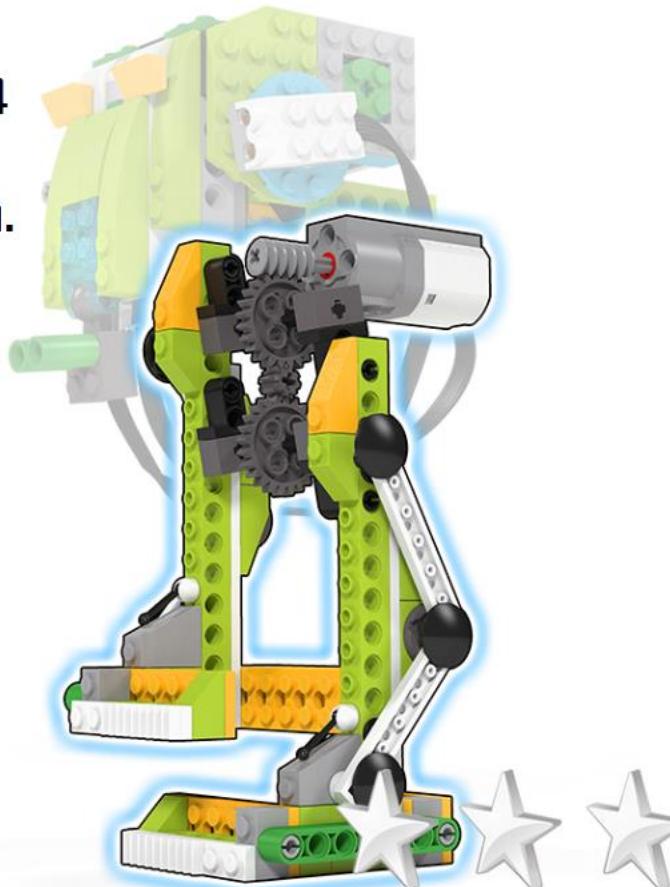
Ступни робота имеют форму буквы П. Благодаря этому робот может шагать и не переворачиваться. Во время шага робот стоит на одной ноге, пока другая переносится вперед.





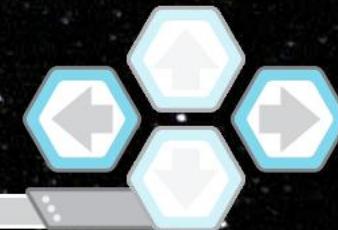
Особенности конструкции

От мотора вращение передается через червячную передачу на прямую зубчатую. Червячная передача увеличивает усилие в 24 раза. Вращения превращается в движение ног благодаря кулачкам.



Найдите:

- ▶ ноги
- ▶ червячную передачу
- ▶ кулачки





Особенности конструкции

Для того, чтобы привести в движение ноги робота, используются кулачки. Они должны вращаться синхронно. Это означает, что они вращаются с одинаковой скоростью и имеют одинаковый начальный угол.



roboriseit.com



Особенности конструкции

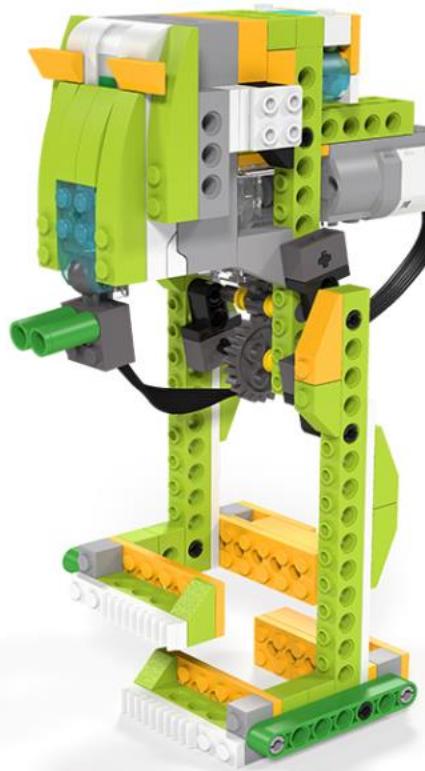
Кулачки движутся синхронно благодаря зубчатой передаче. Шестерни не могут проскальзывать, поэтому угол между кулачками не меняется.

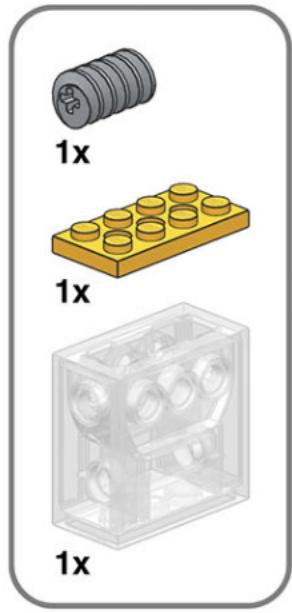




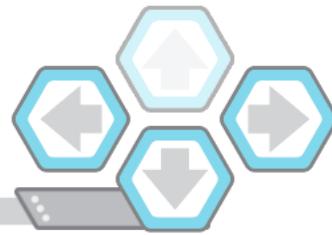
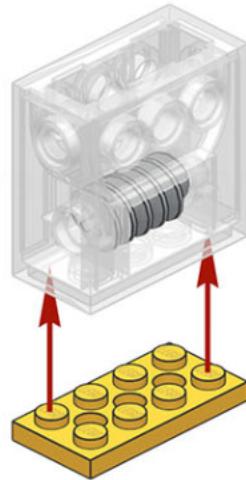
Постройте робота!

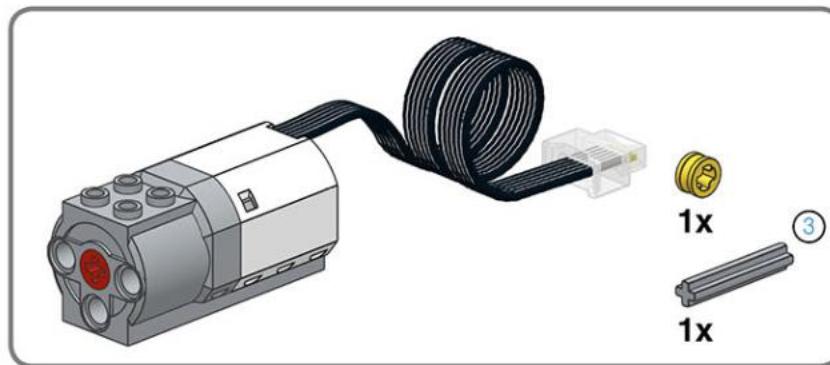
ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION



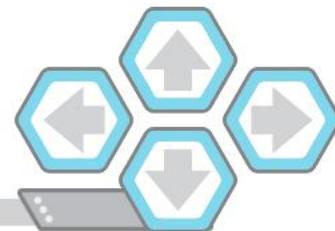
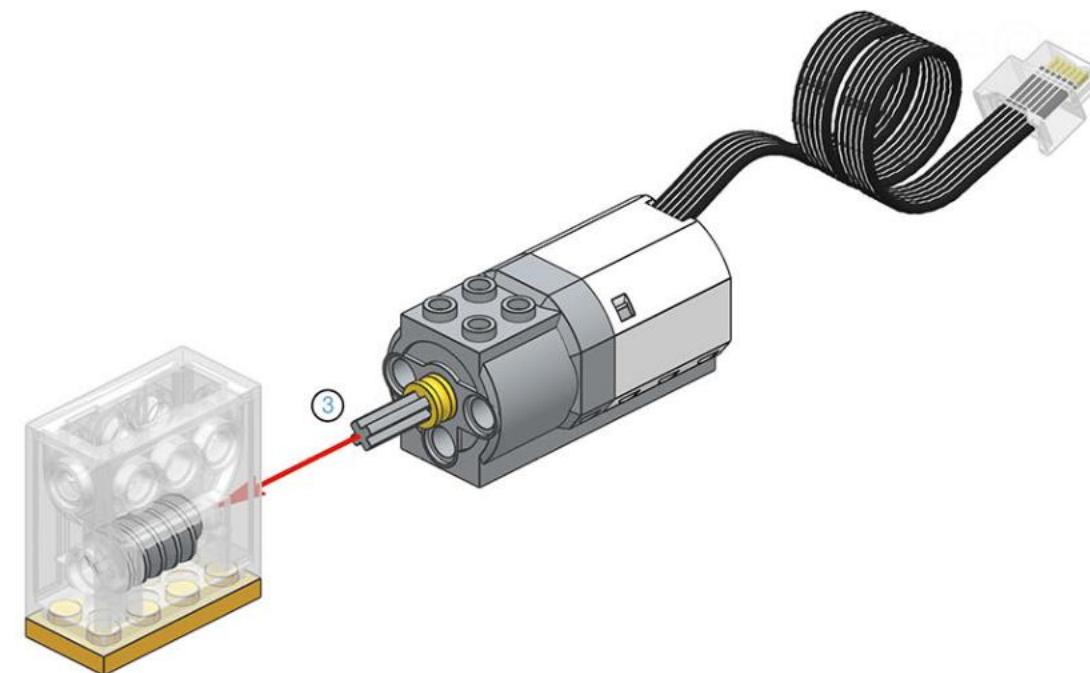


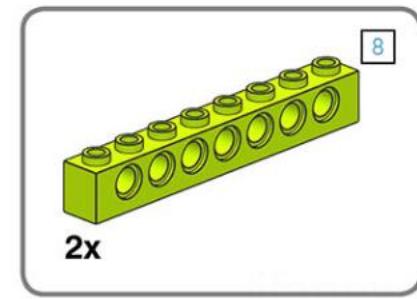
1



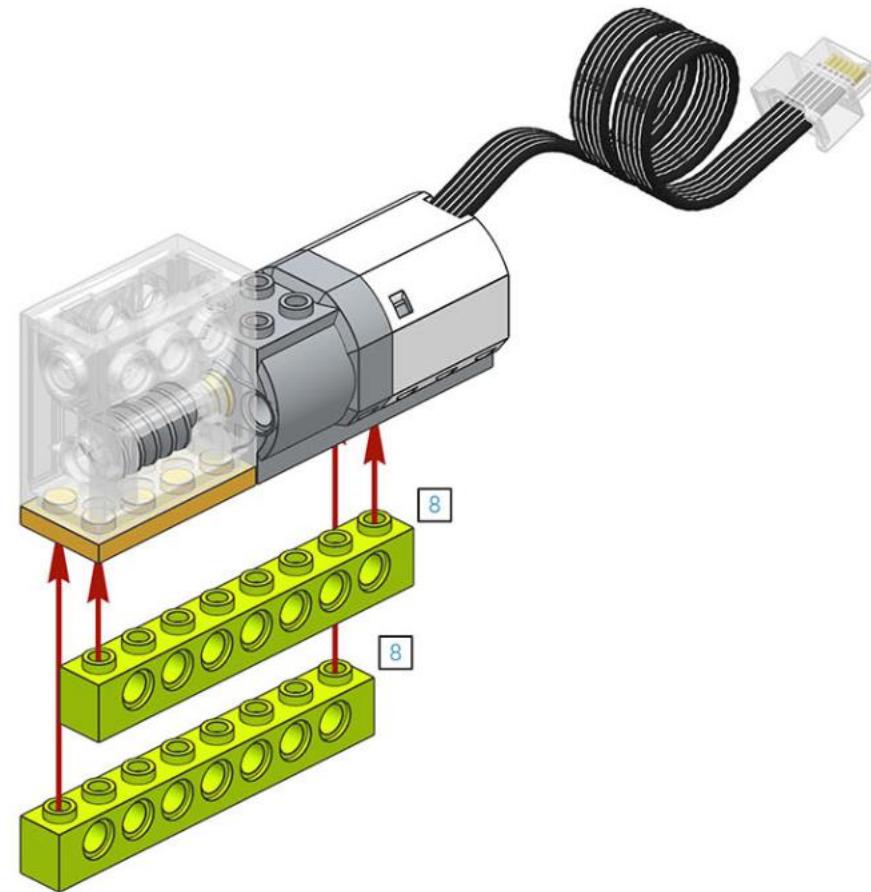


2





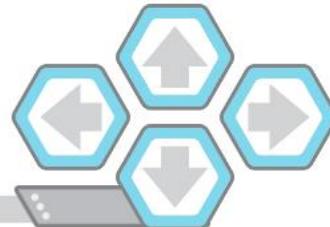
3



3/56

0

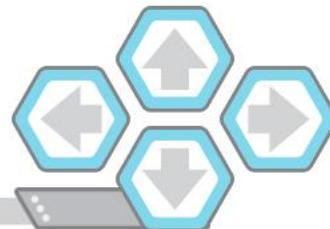
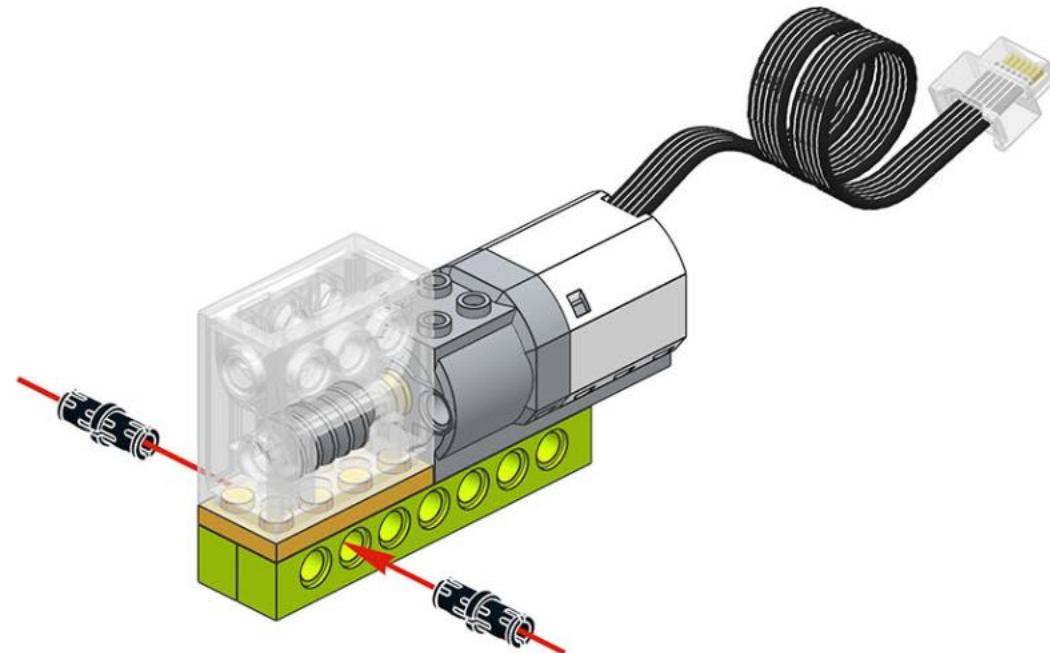
27

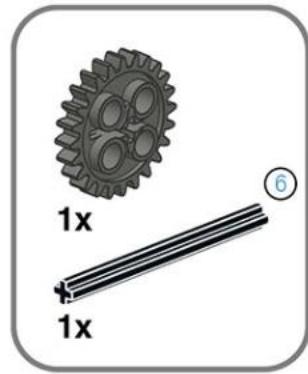


Использование датчиков

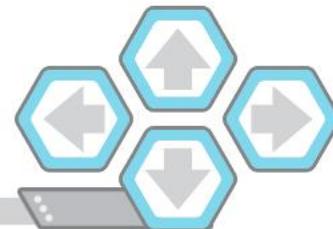
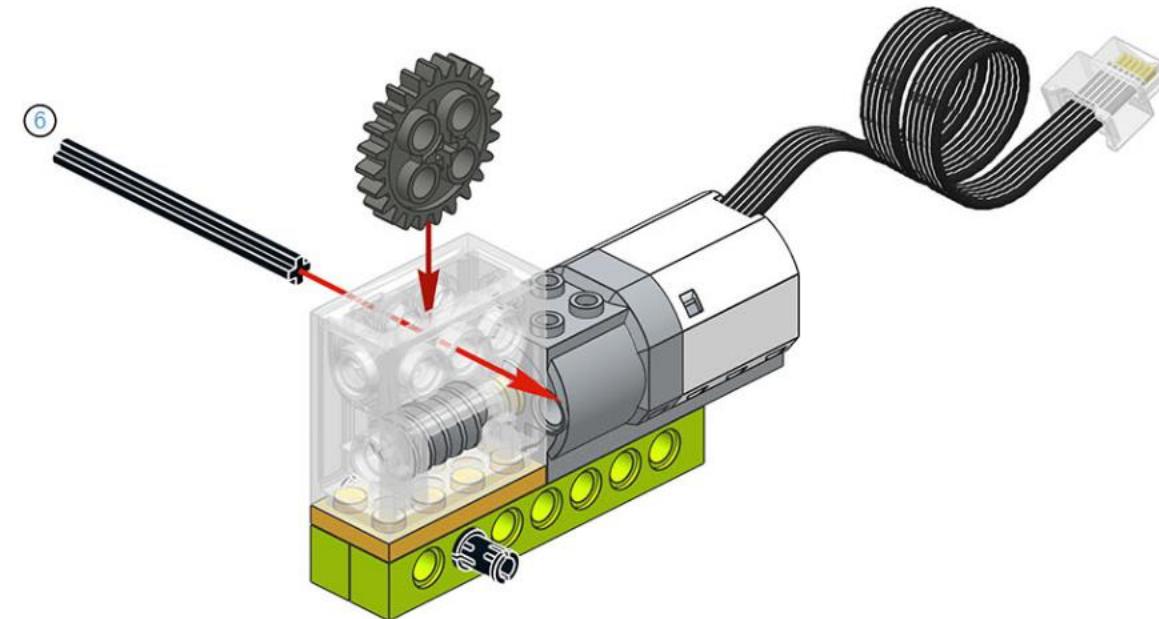


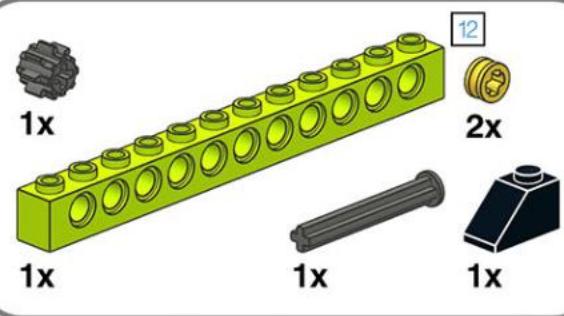
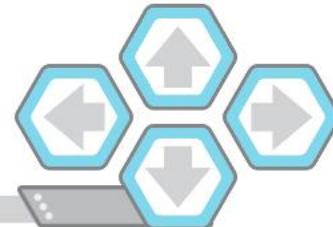
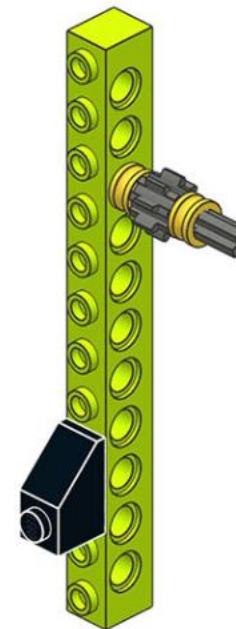
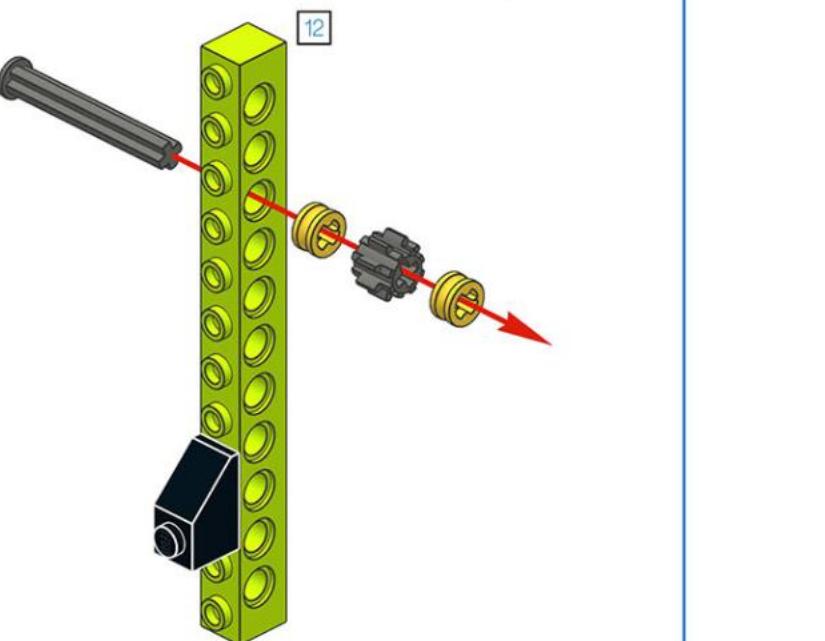
4



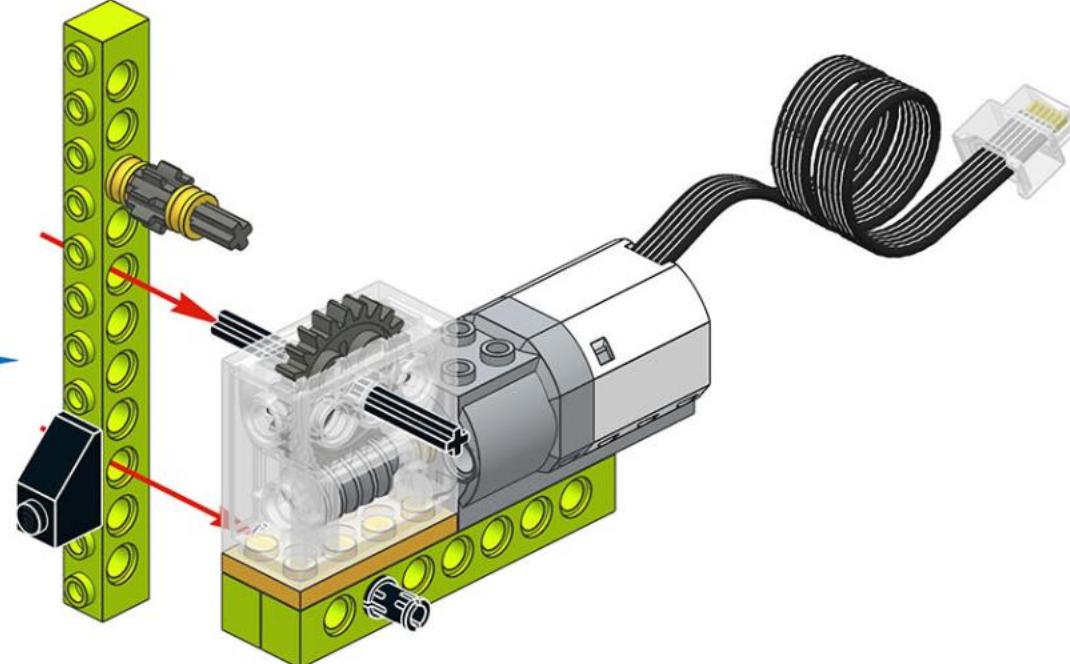


5



**2****1**

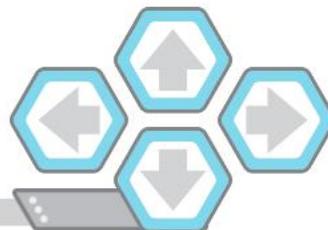
7

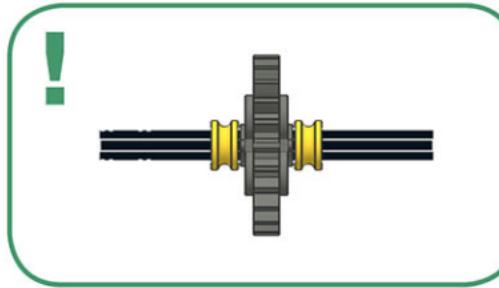
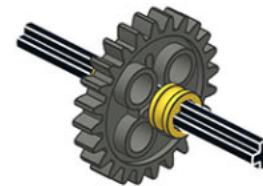
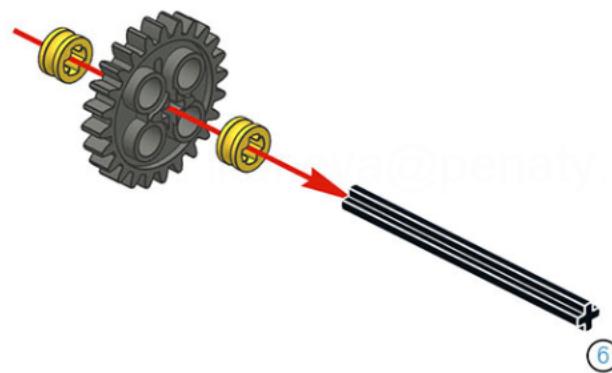


7/56



31

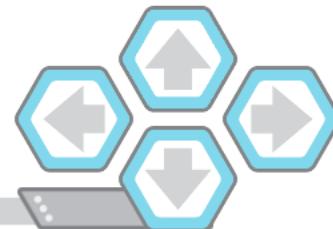


**2****1**

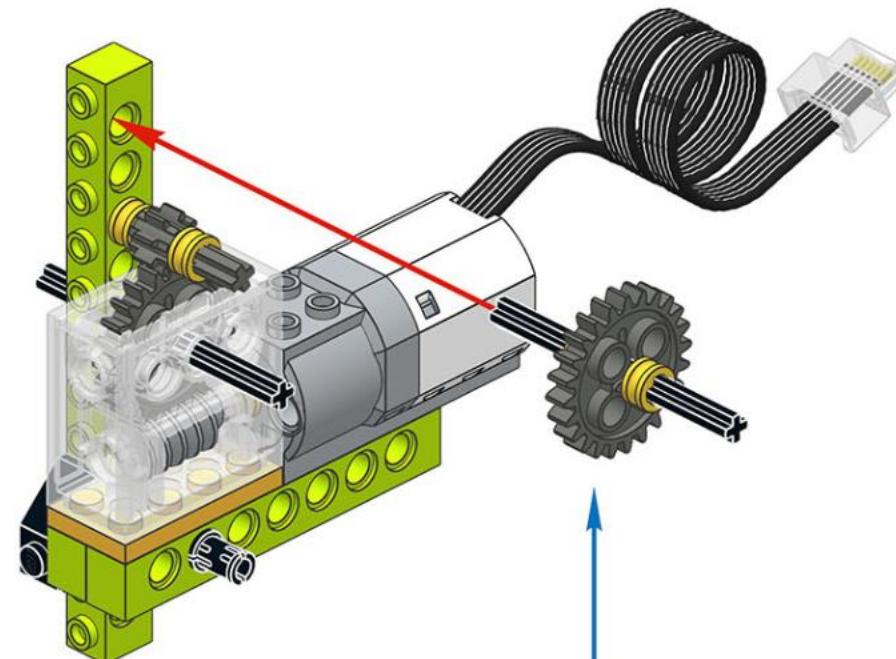
8/56

0

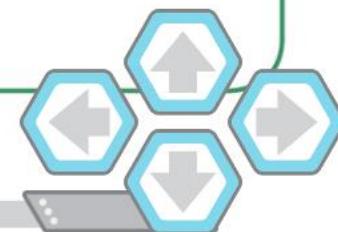
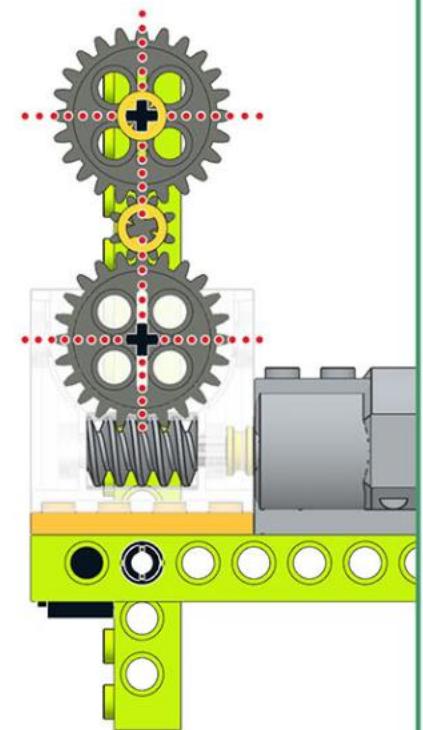
32

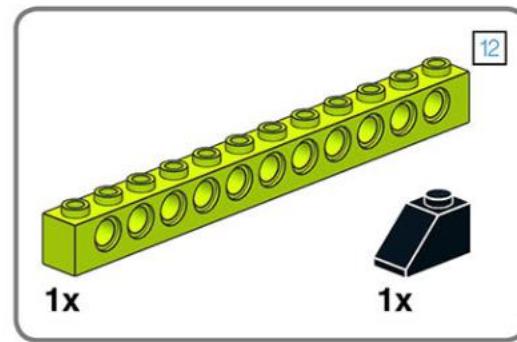


9

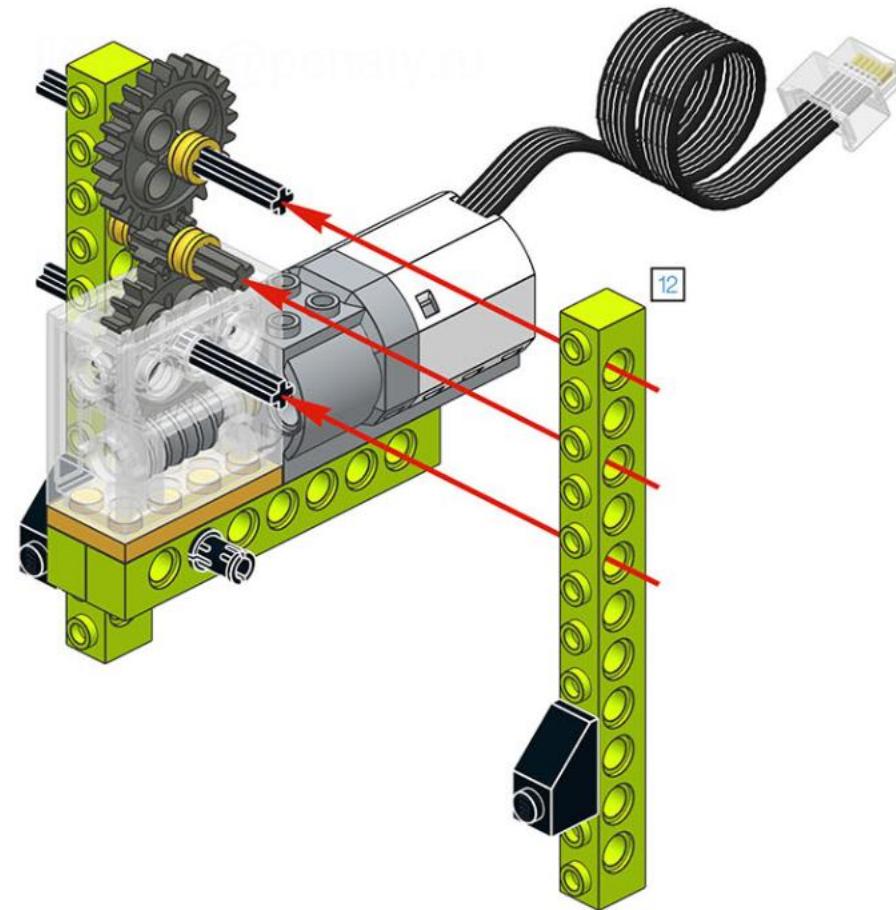


!





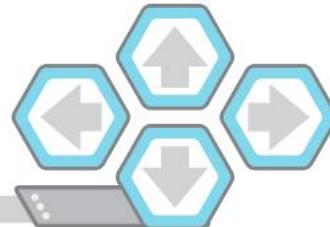
10



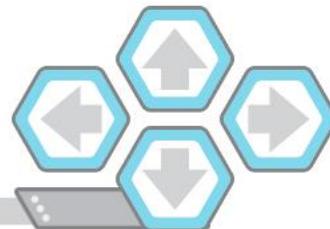
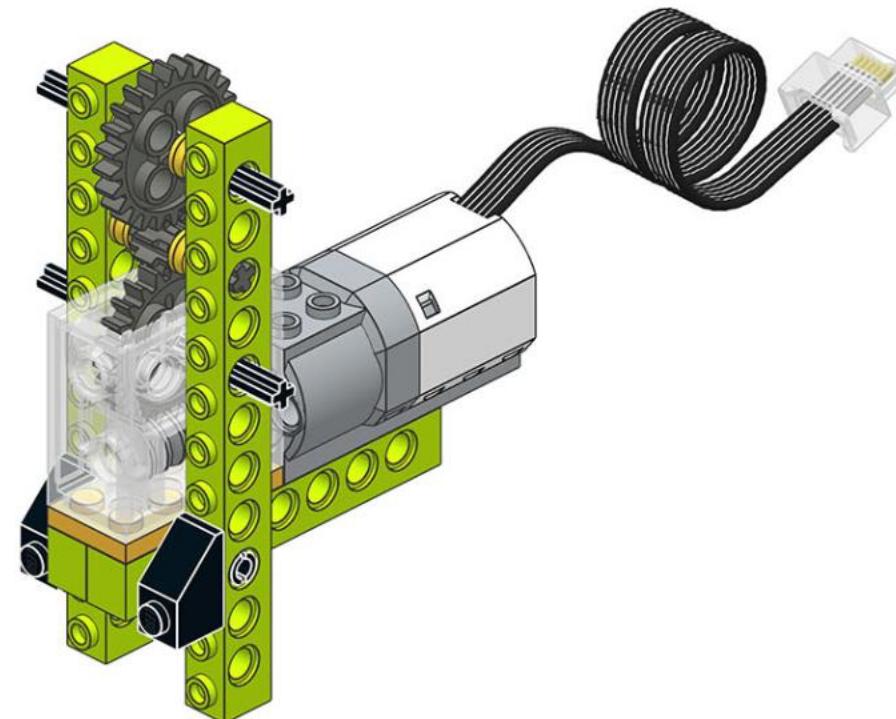
10/56

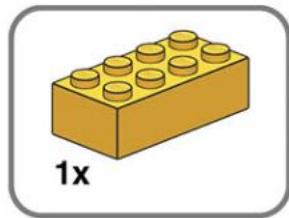
0

34

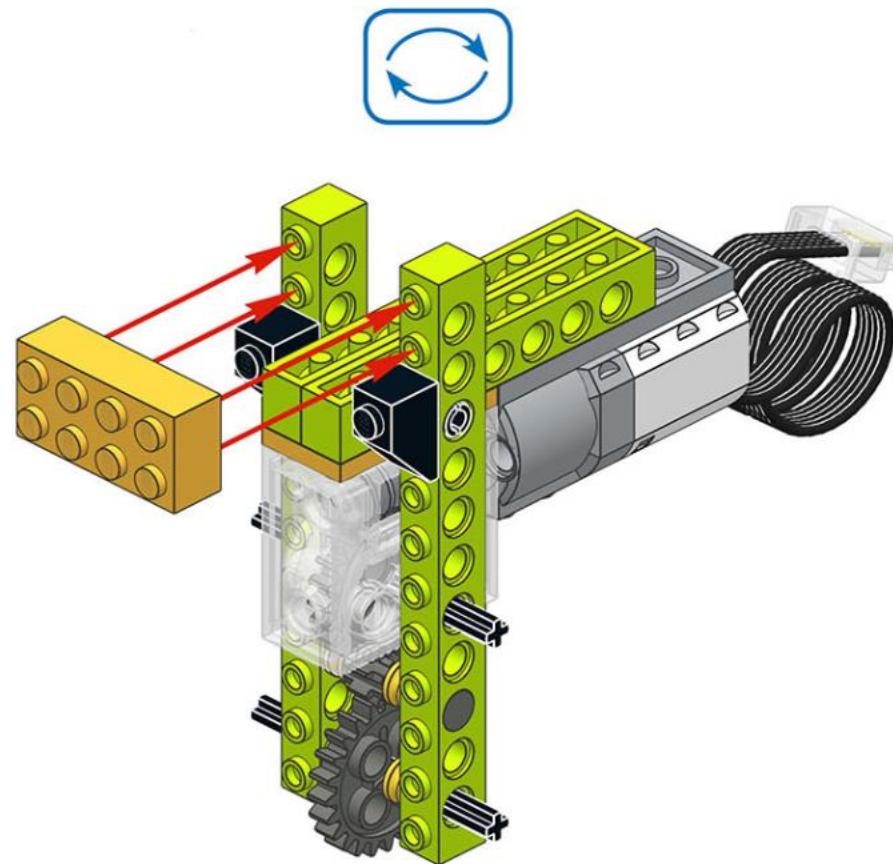


11

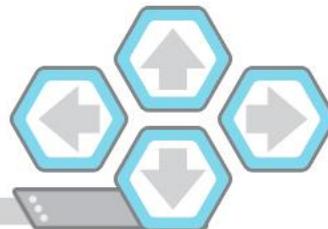


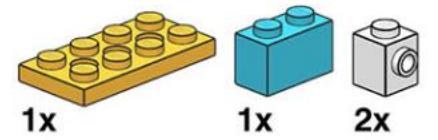
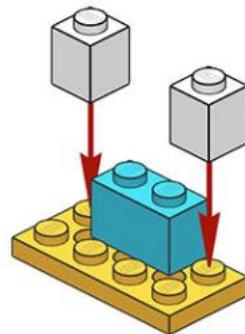


12



LEGO Education Mindstorms EV3

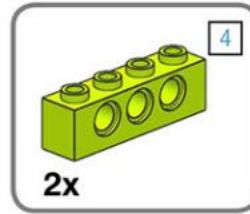
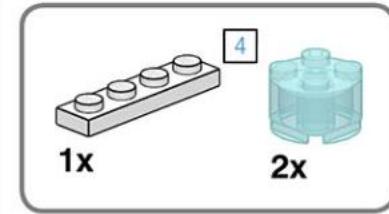
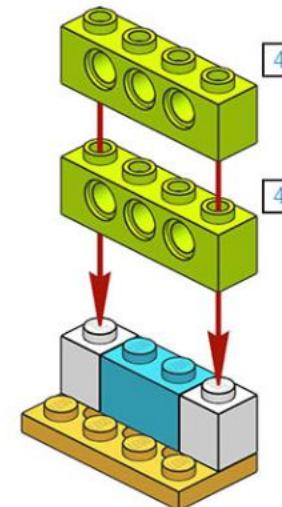
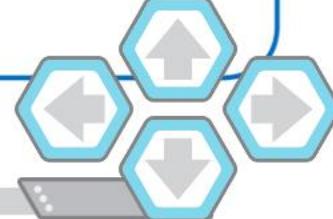
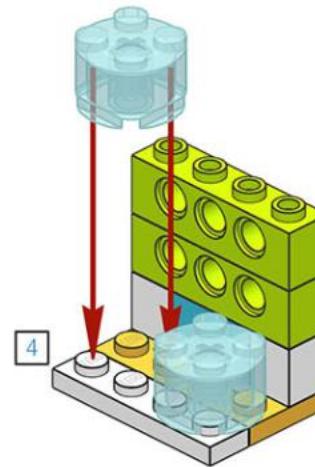


**1**

13/56

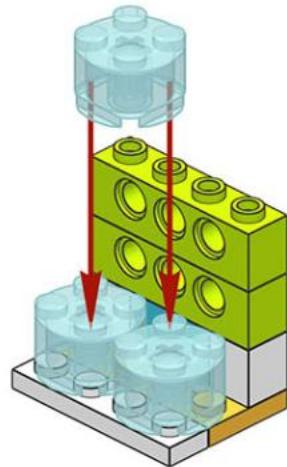
0

37

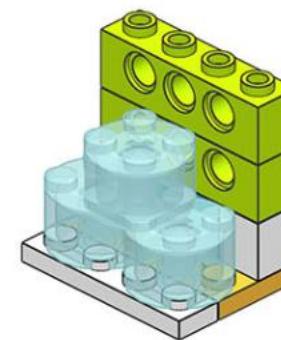
**2****3**



4



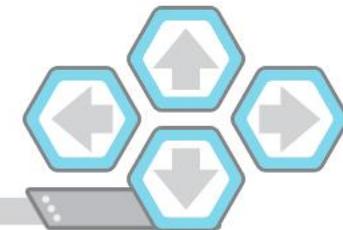
5

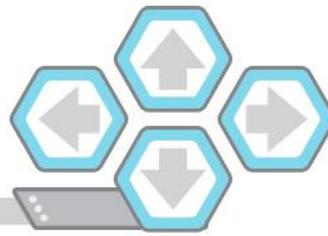
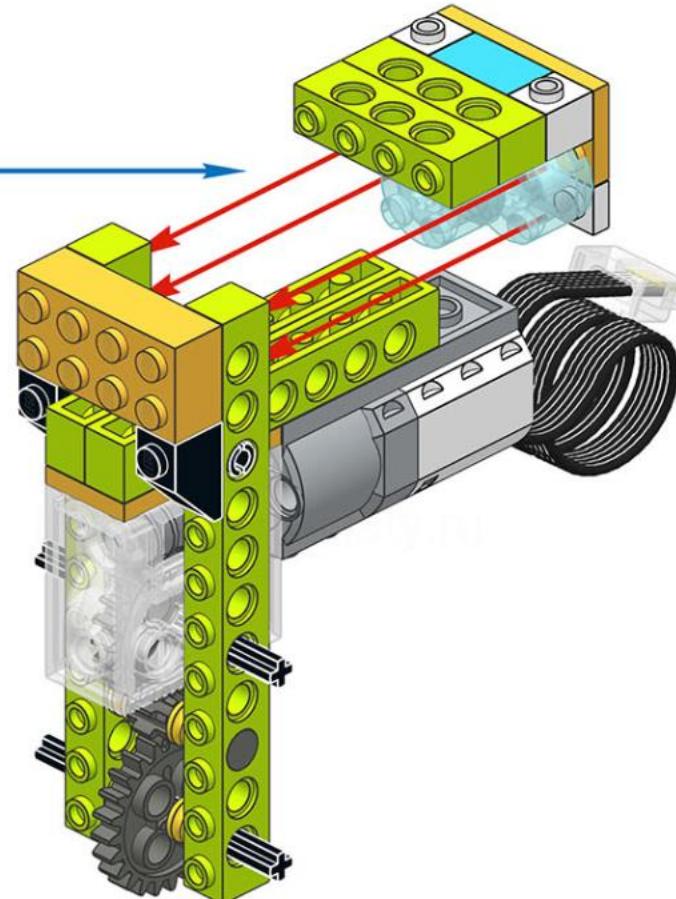


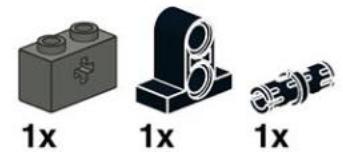
14/56

0

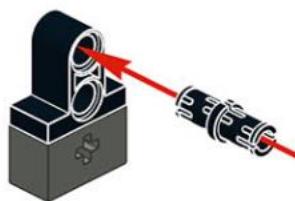
38



15



1

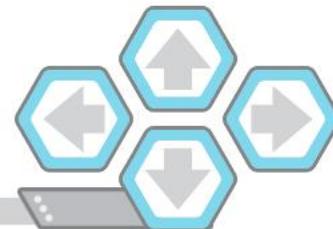
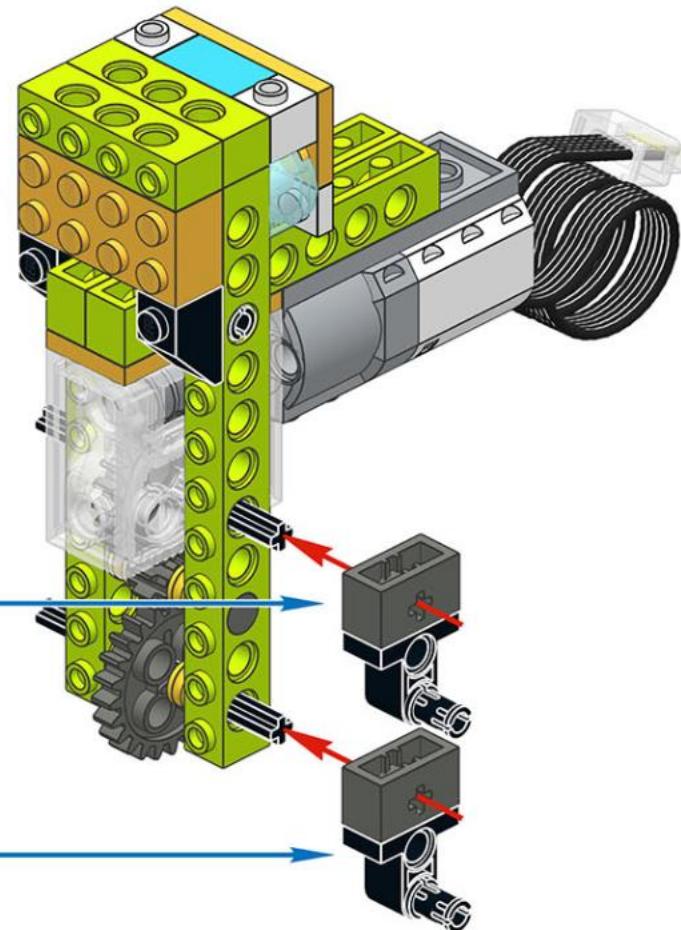


2

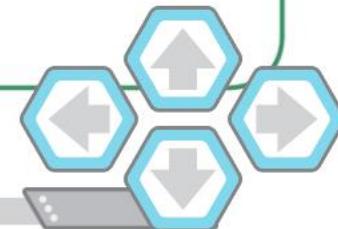
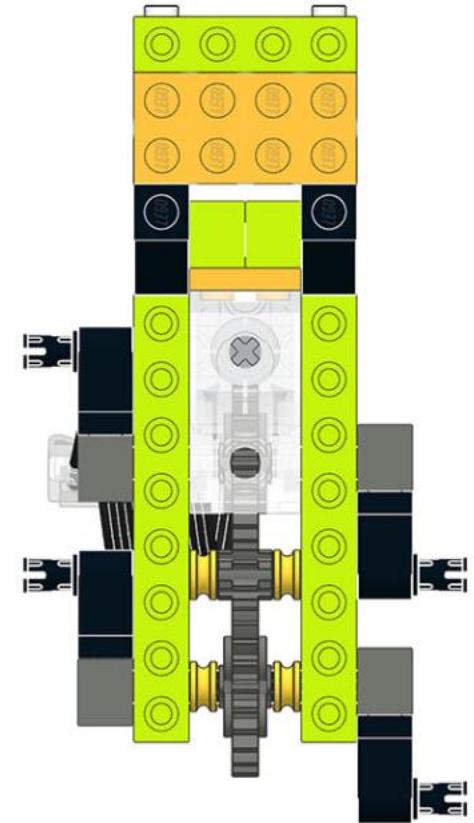
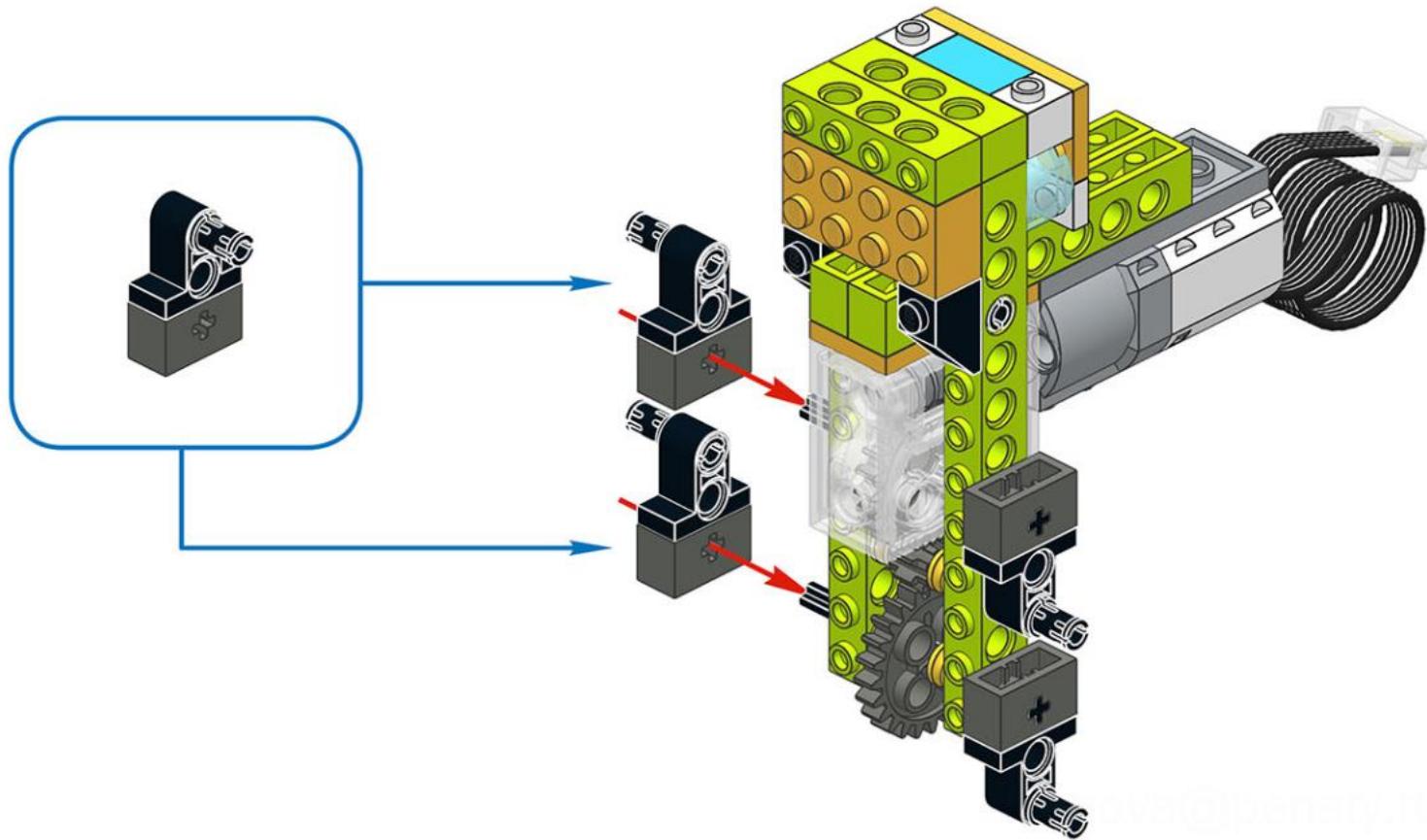


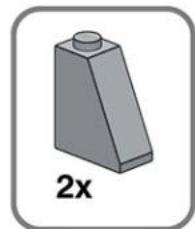
4x

40

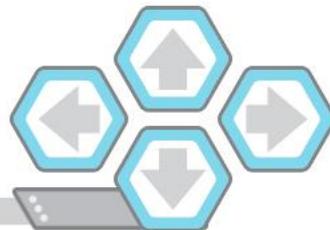
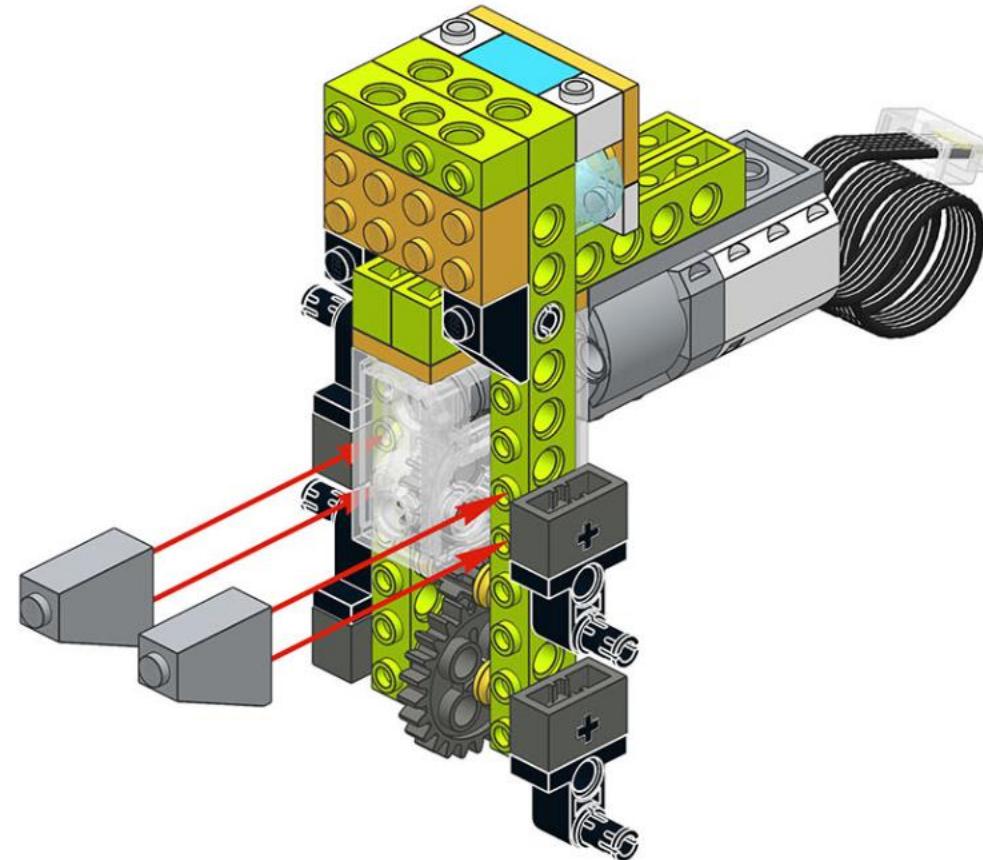


17

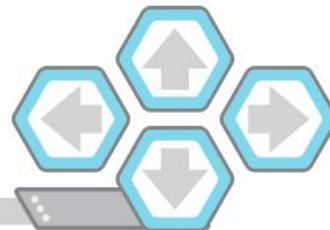
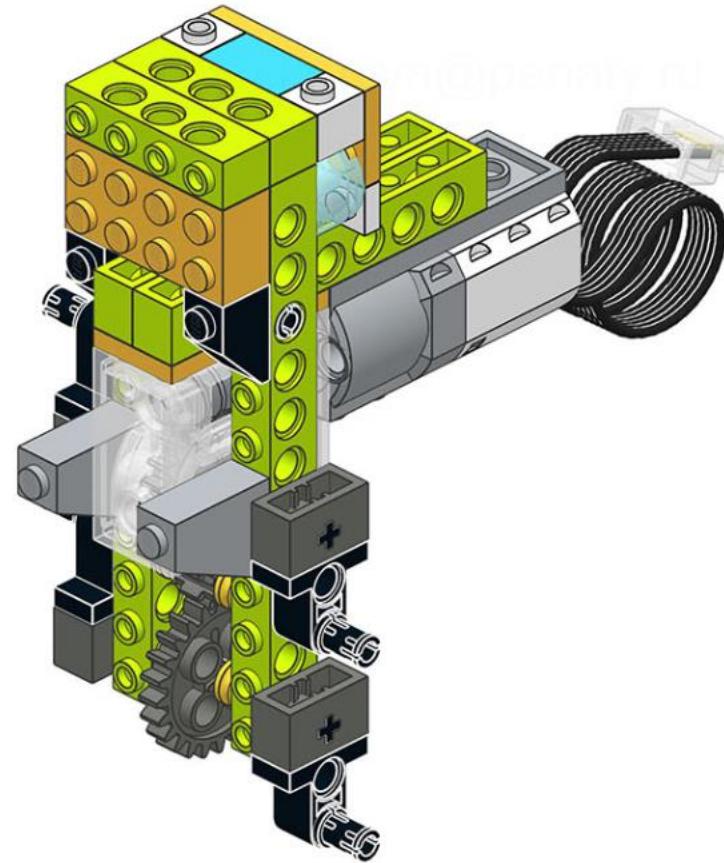


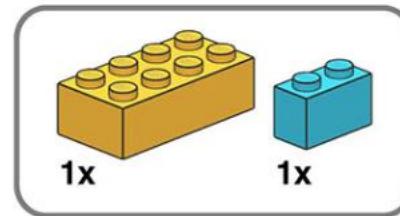
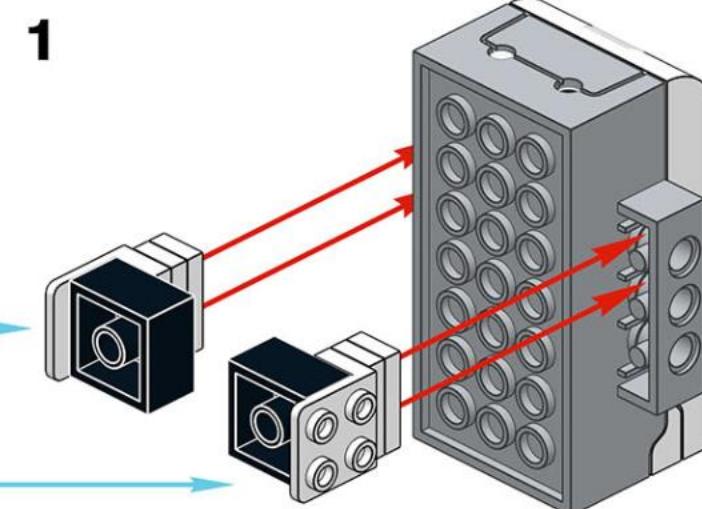
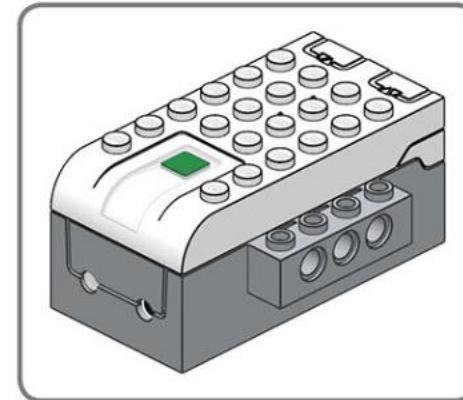
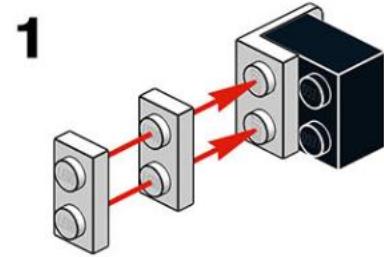
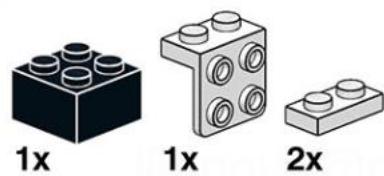


18

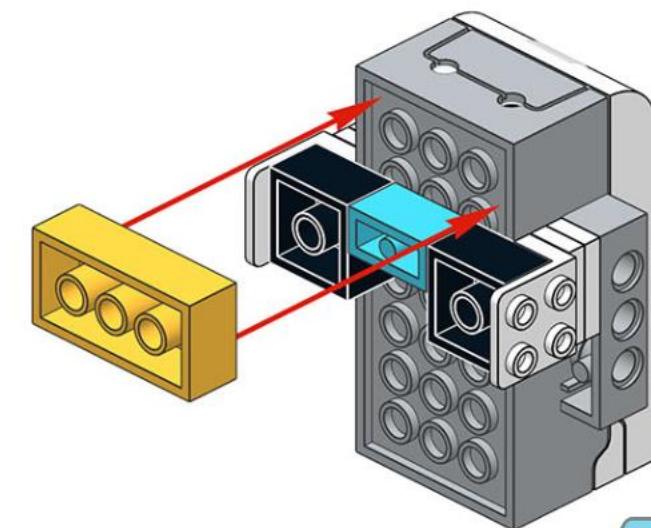


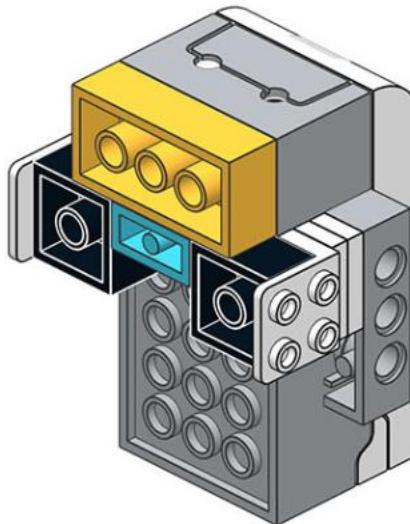
19





2

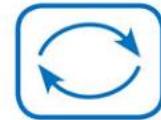
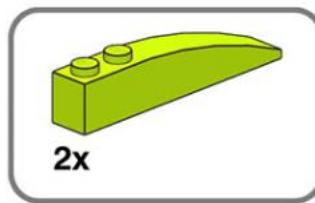
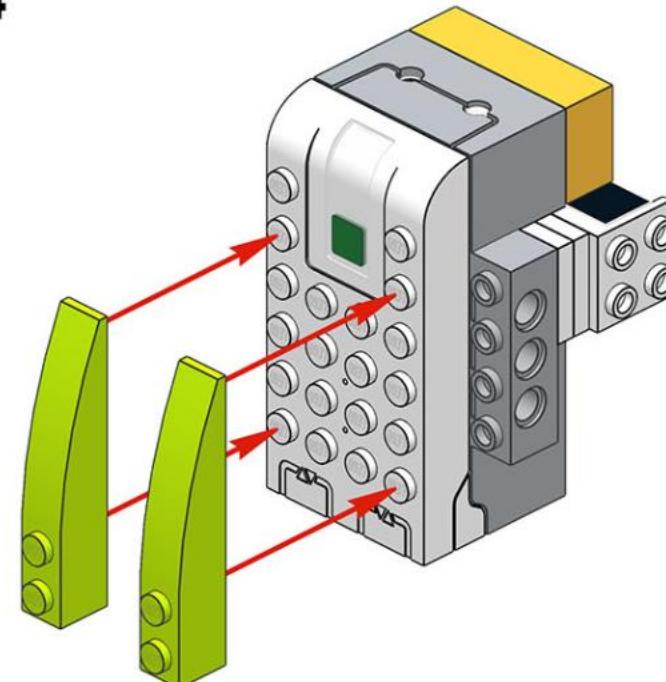
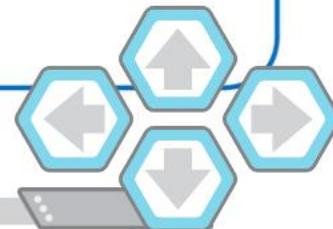
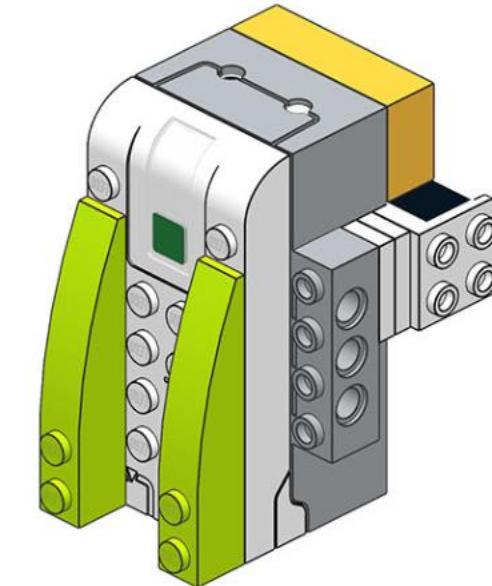


3

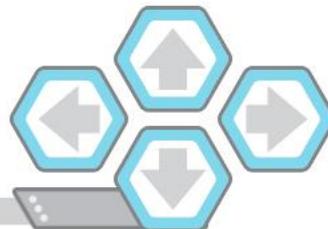
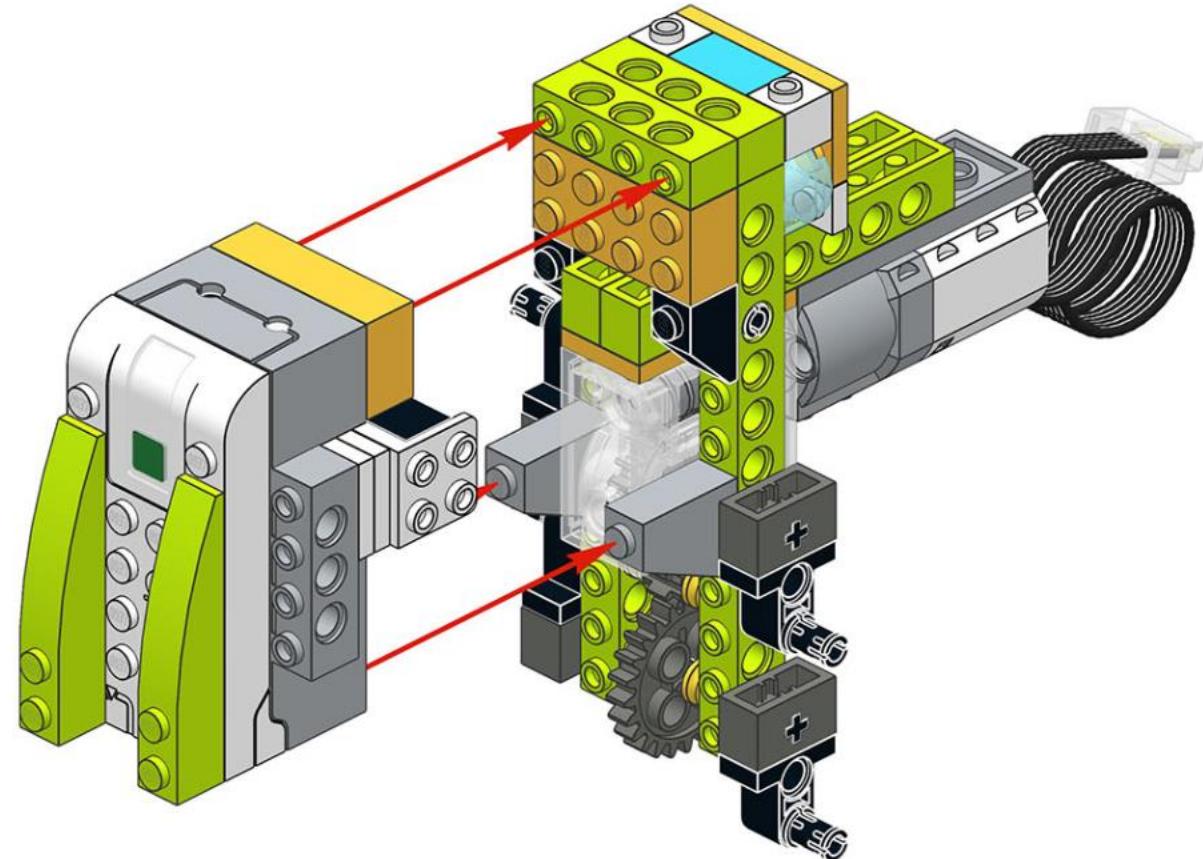
21/56

0

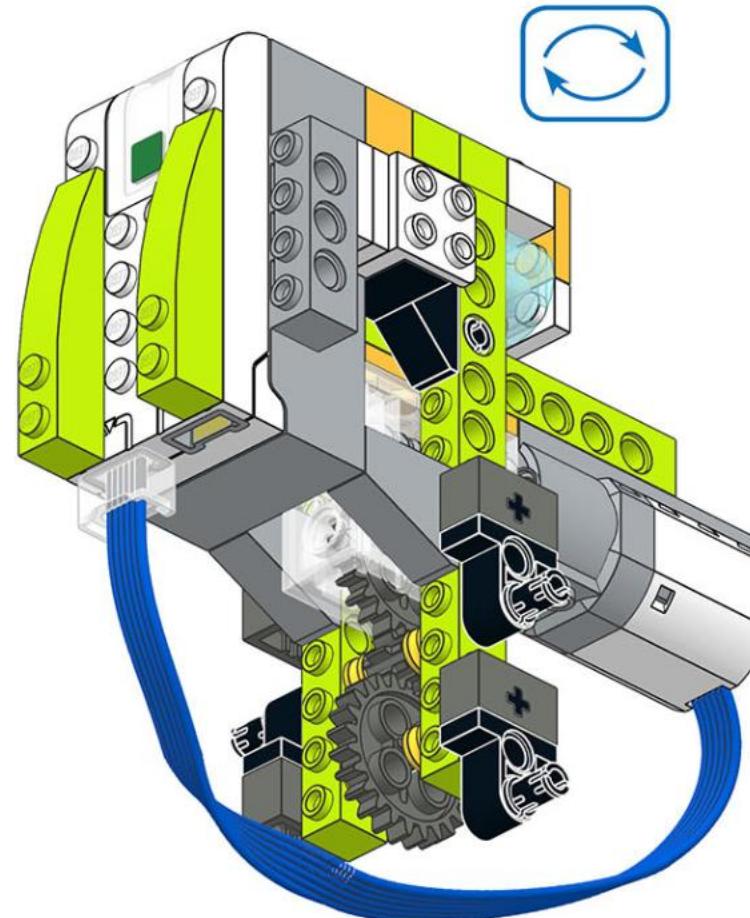
45

**4****5**

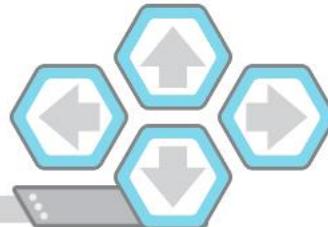
22

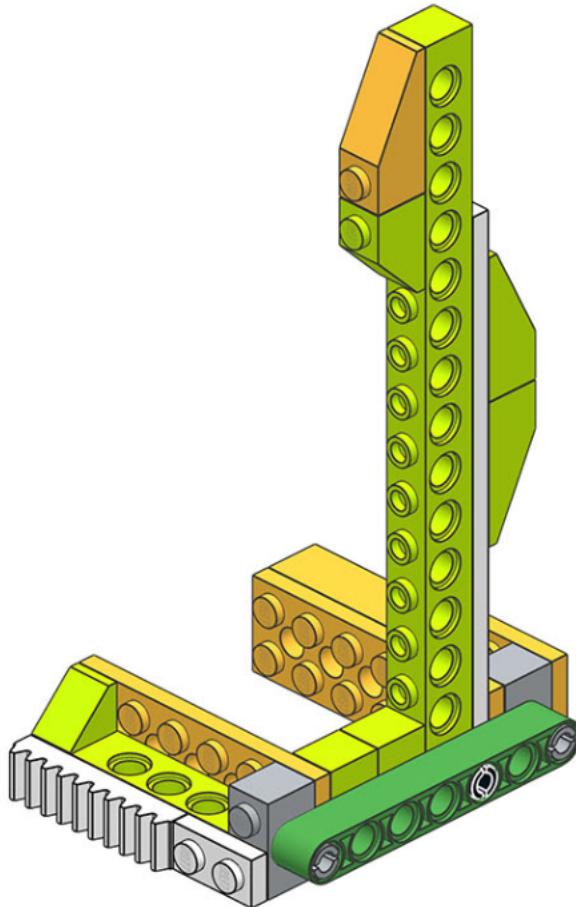


23



Learn more about



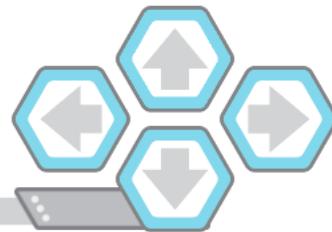
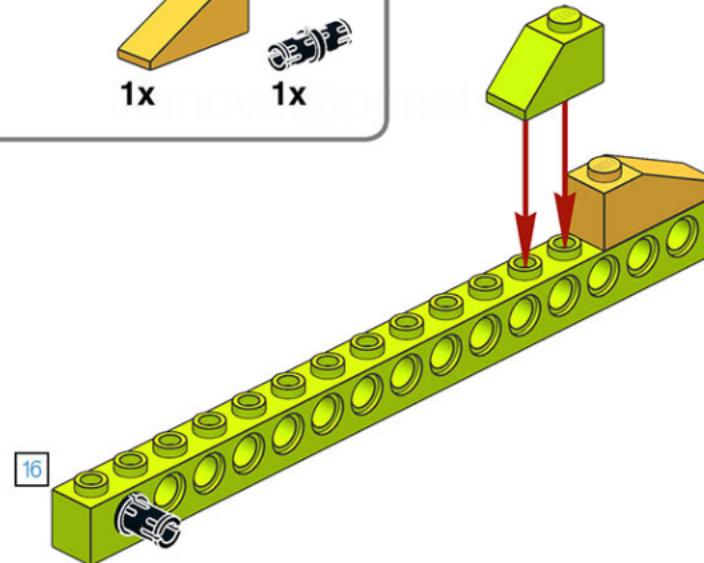
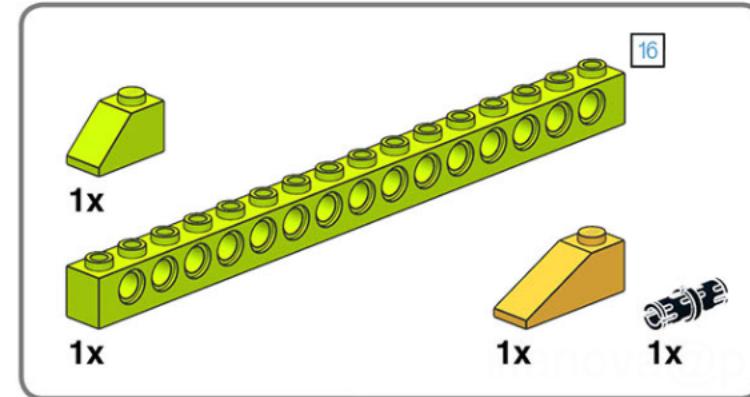


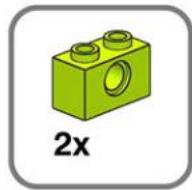
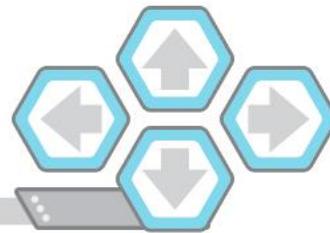
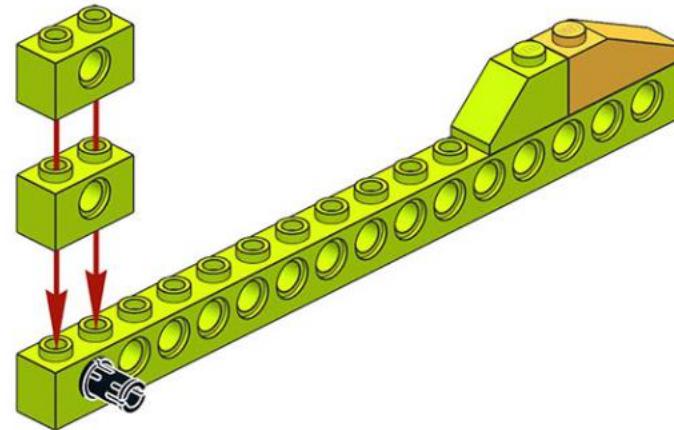
25/56

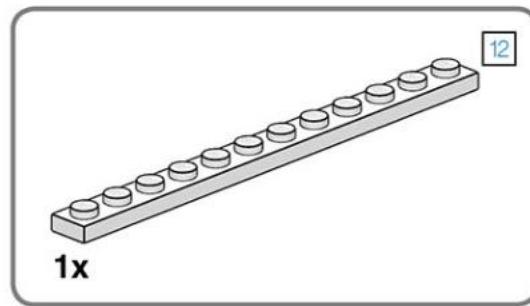
0

49

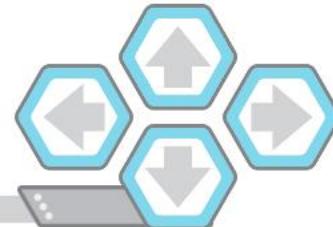
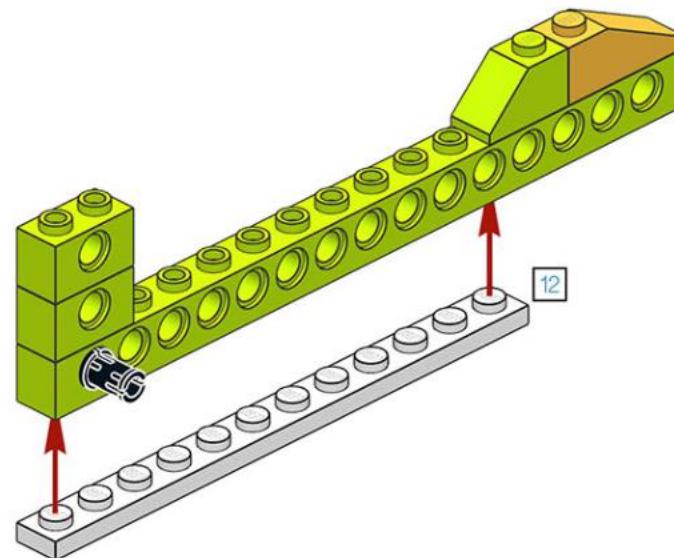
25

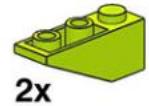


**26**



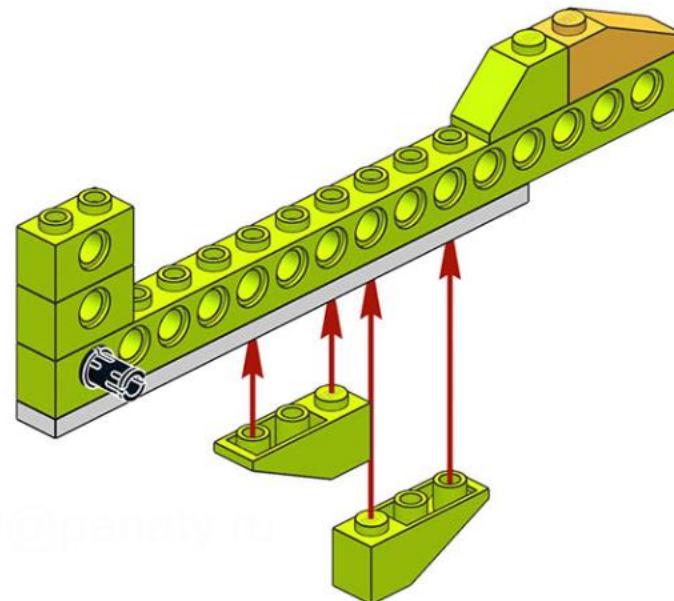
27





2x

28

Прикрепите к вертикальной
стопке из трех блоков.

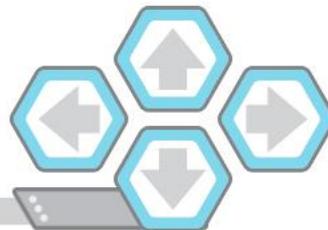
28/56



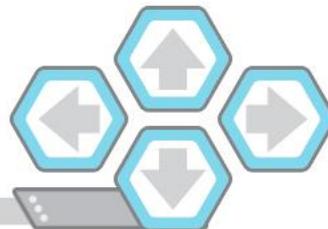
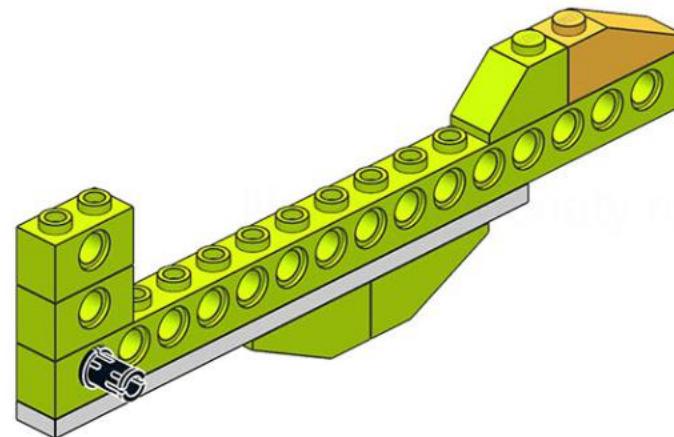
0

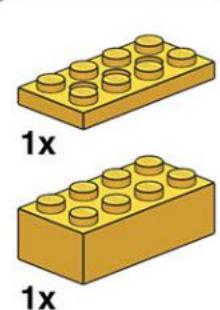
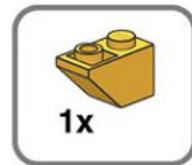
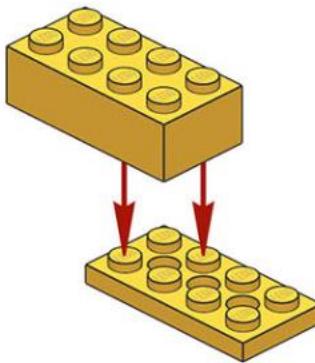
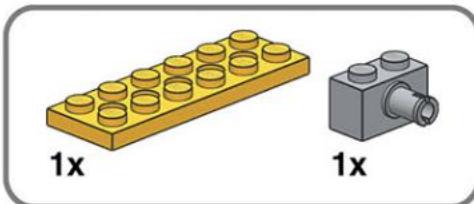
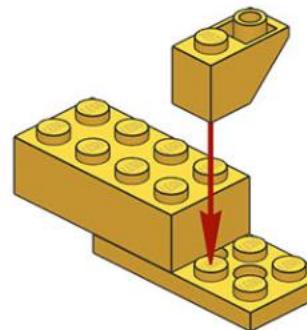
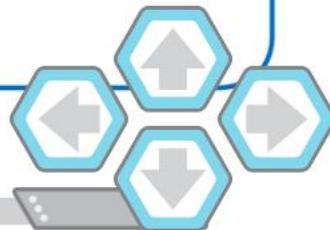
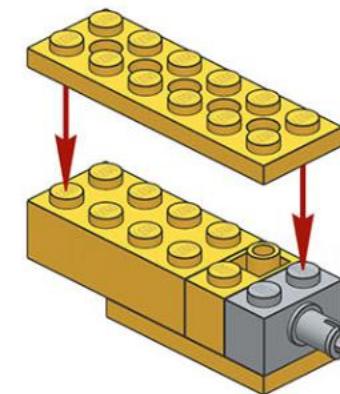


52

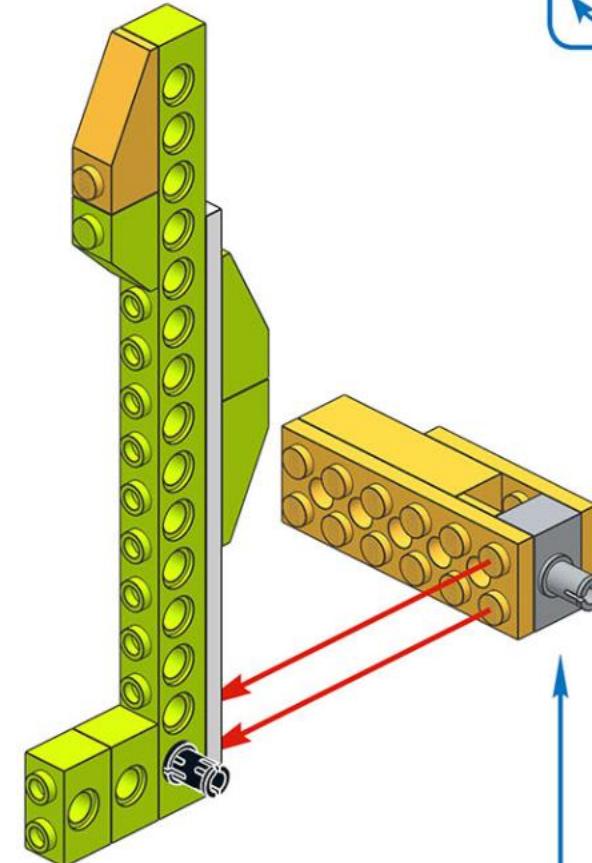
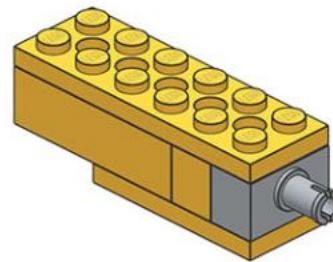


29



**1****2****3**

4

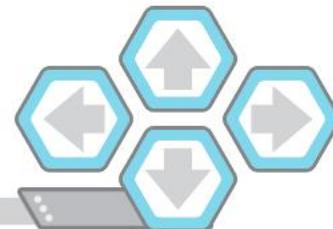


Соедините

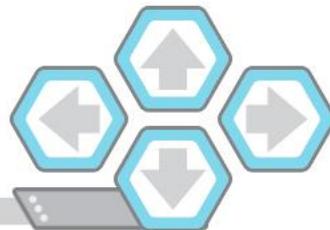
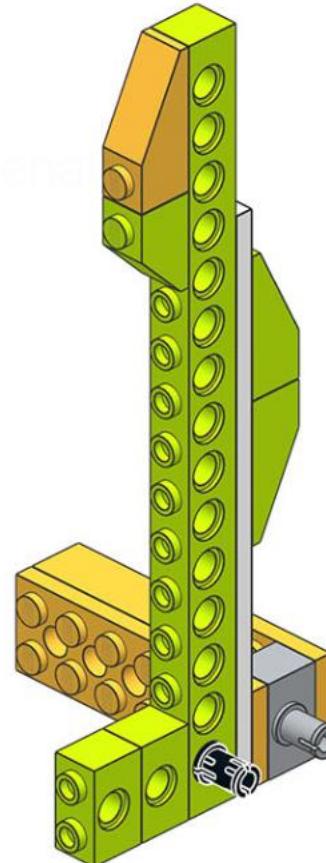
31/56

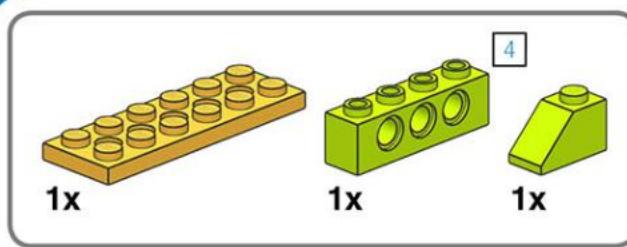
0

55

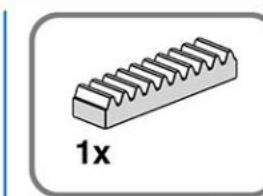
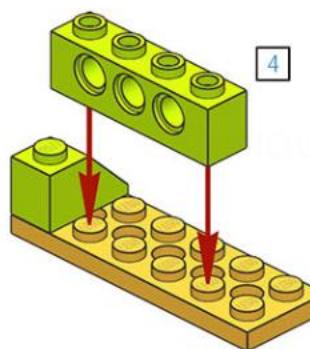


32

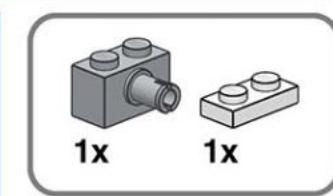
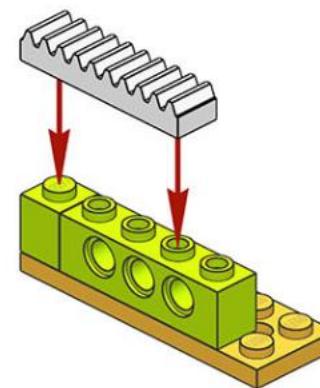




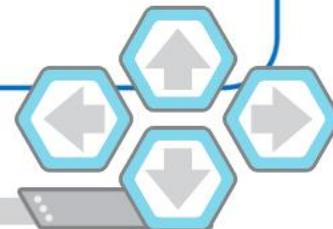
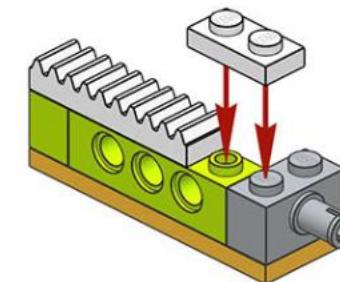
1

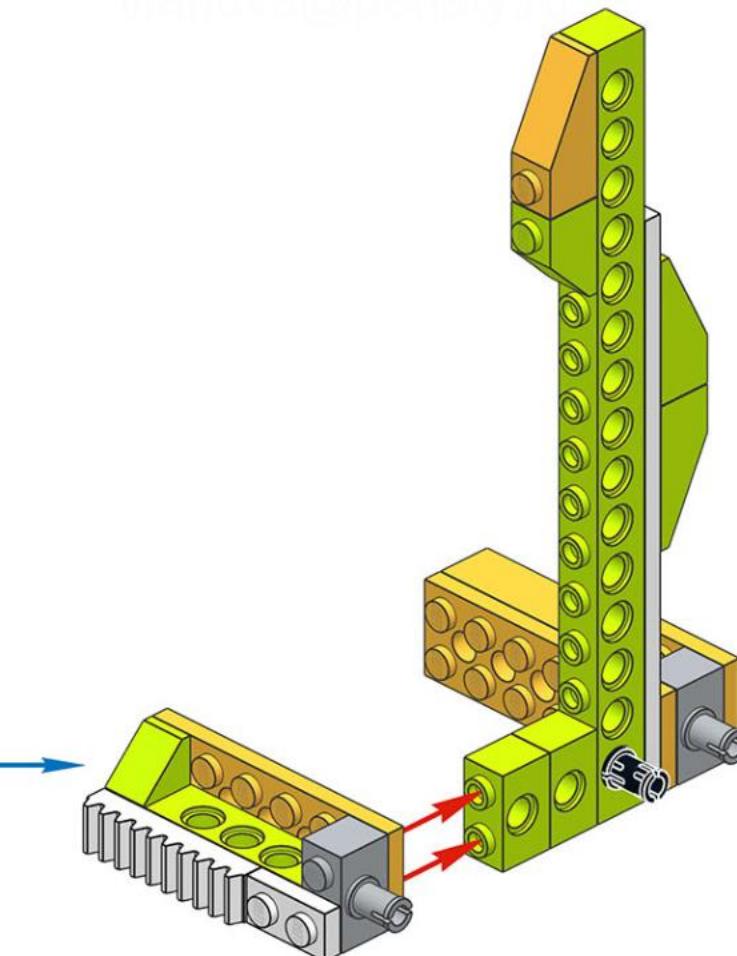
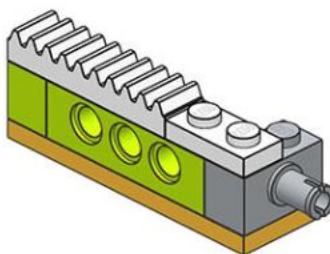


2



3

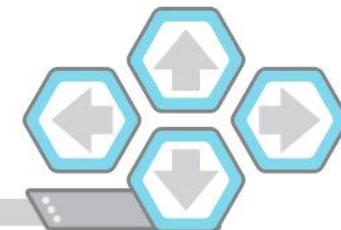


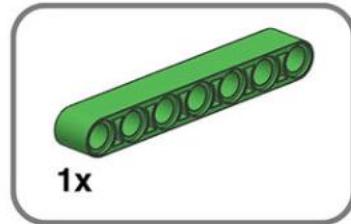
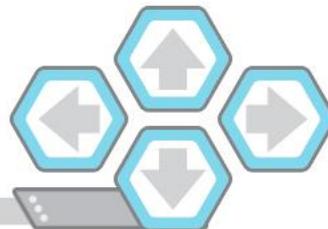
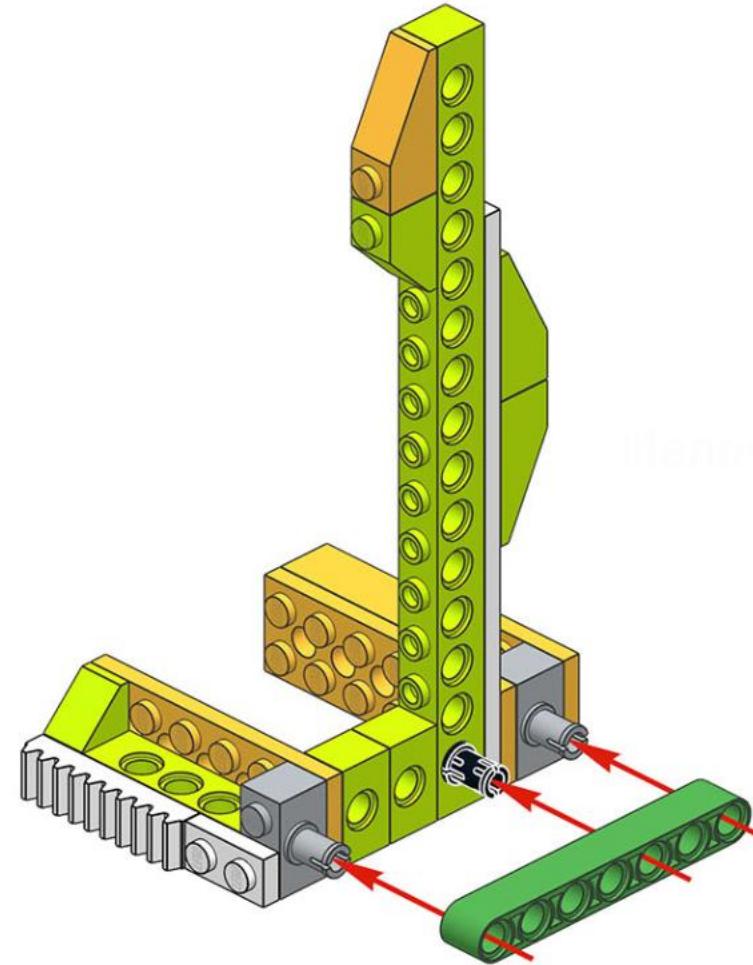
4

34/56

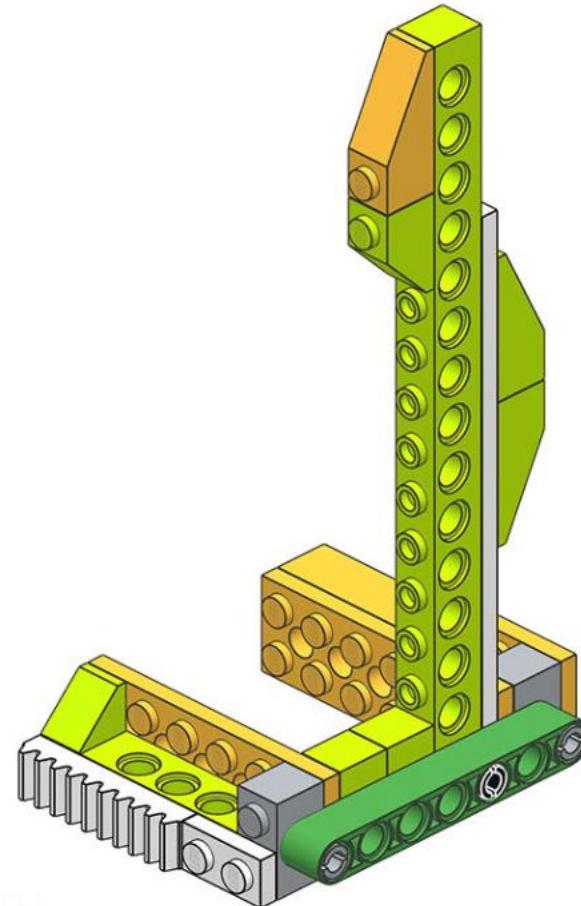
0

58

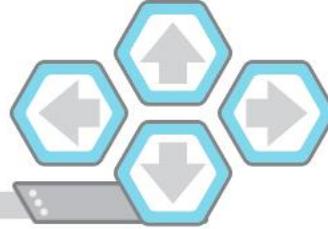


**35**

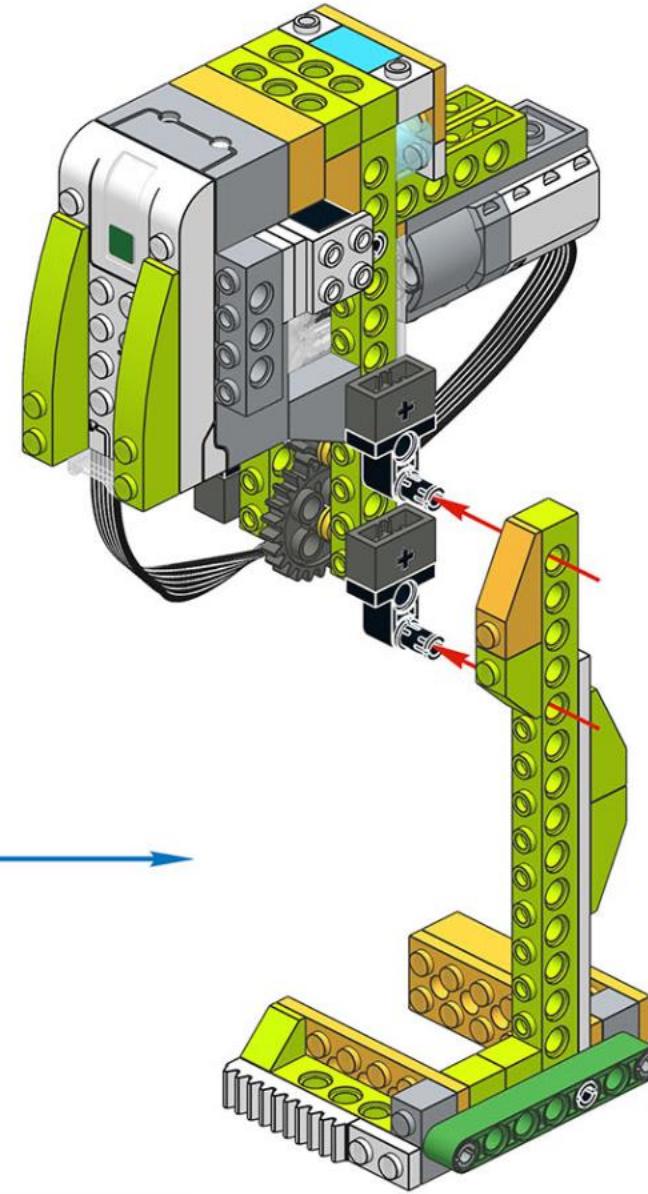
36



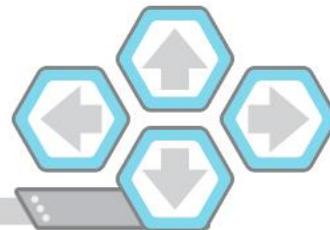
ПРИВЕДИ РОБОТА К СТОЛУ



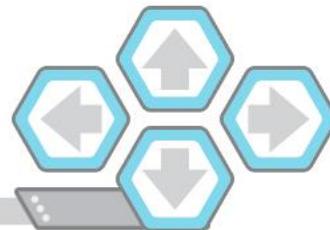
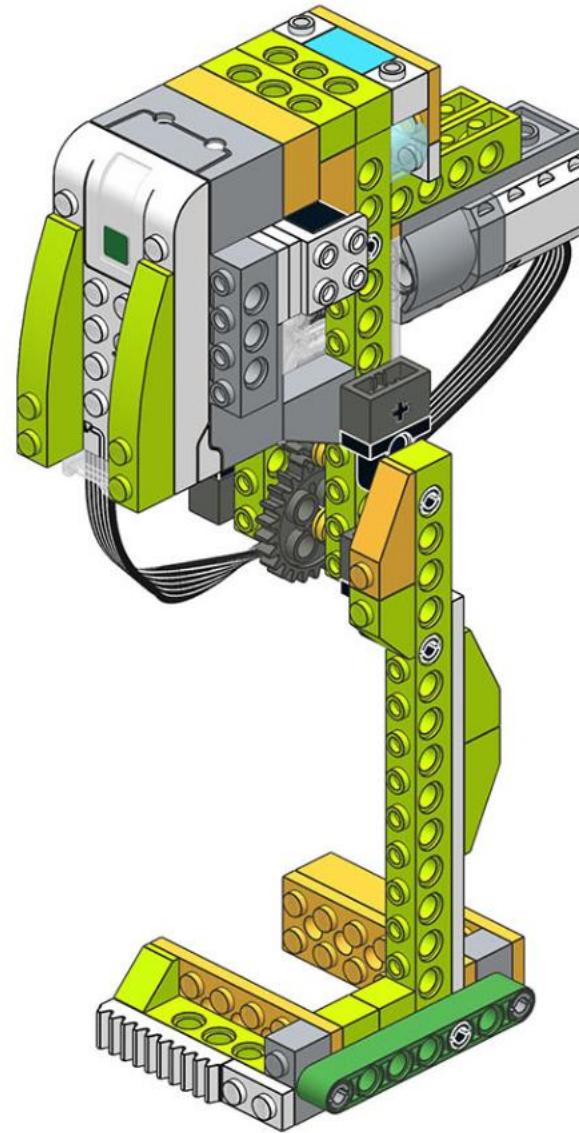
37

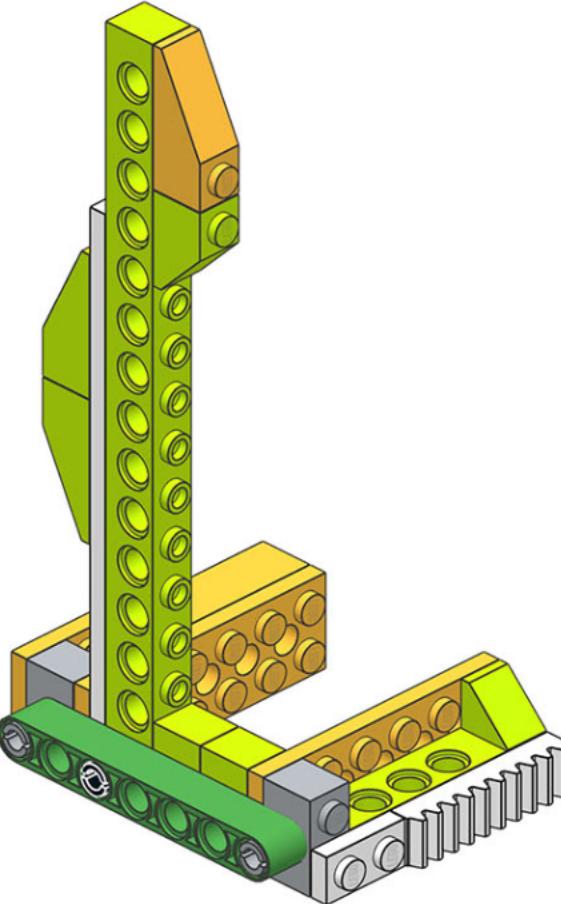


Задание №37



38

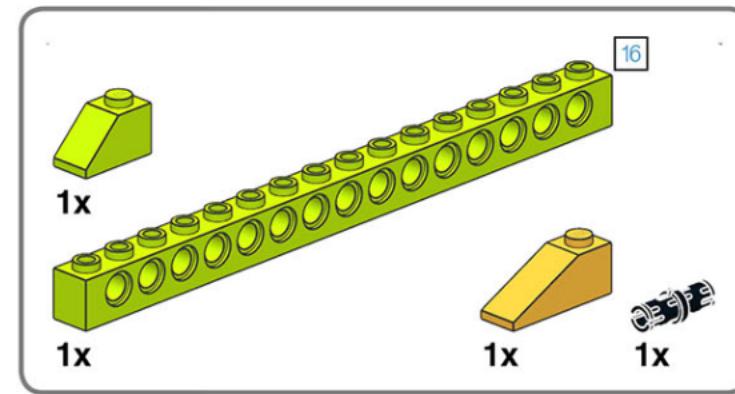




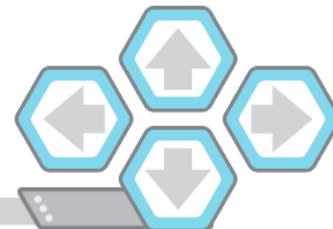
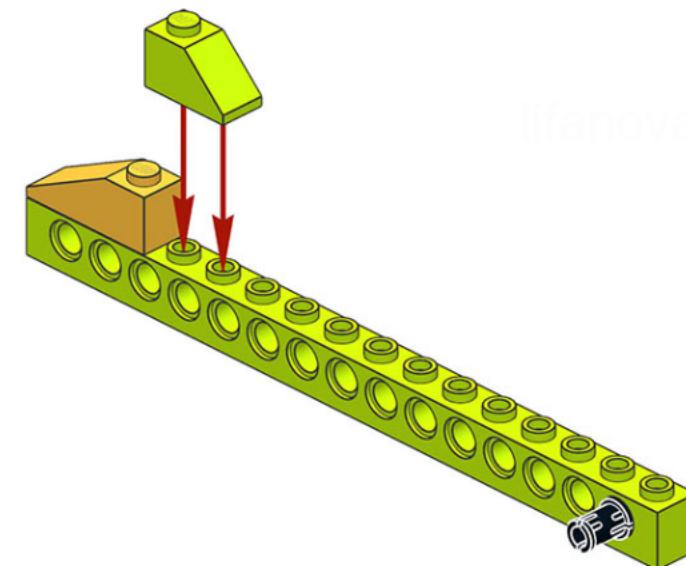
39/56

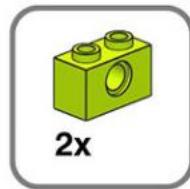
0

63

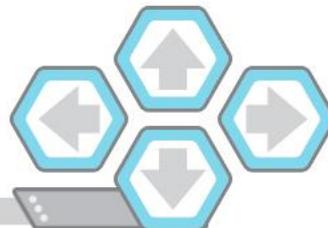
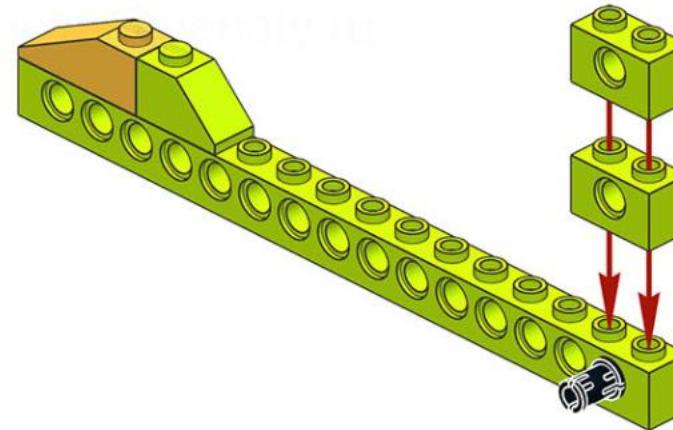


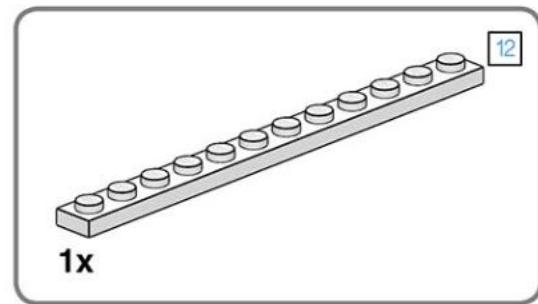
39



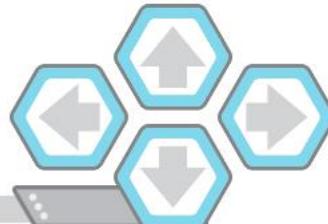
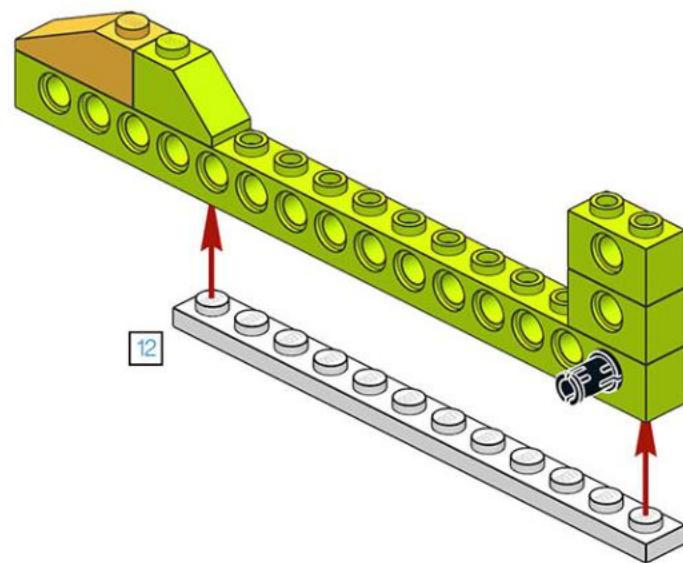


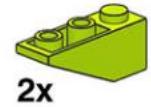
40



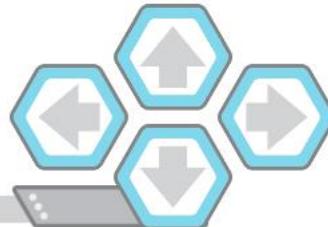
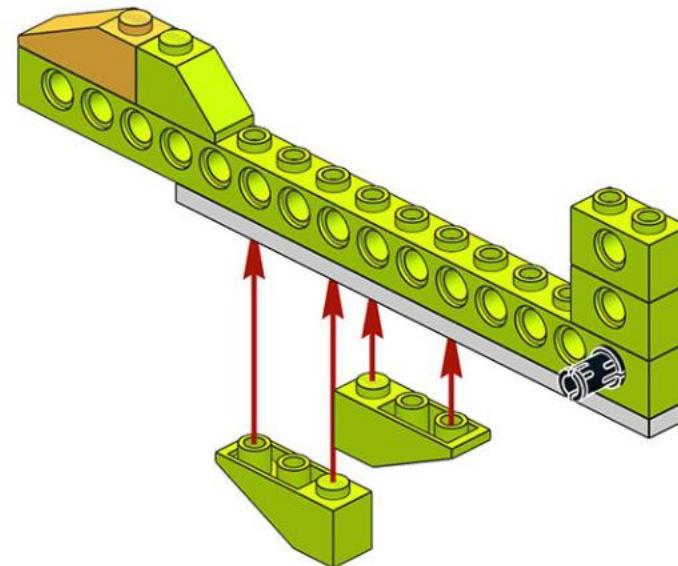


41

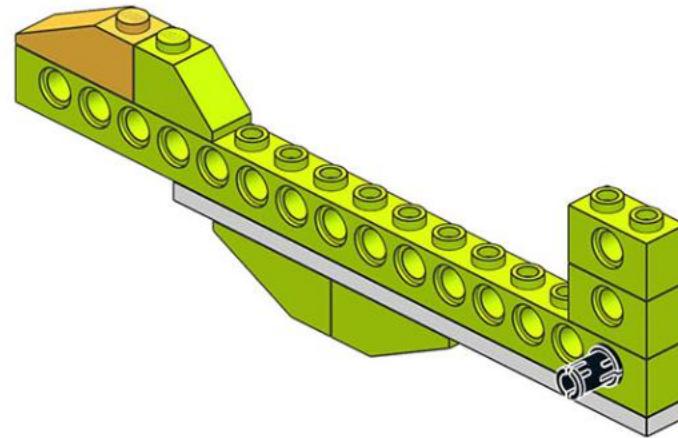




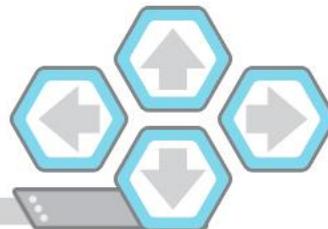
42

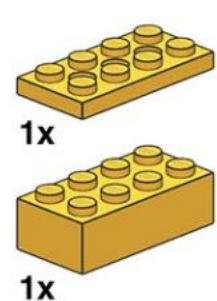
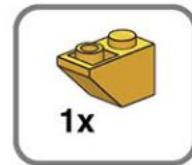
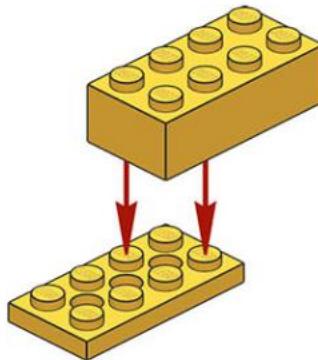
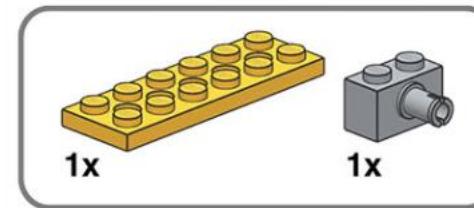
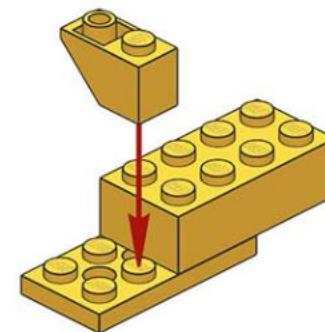
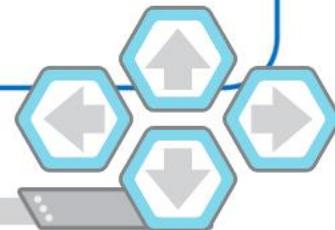
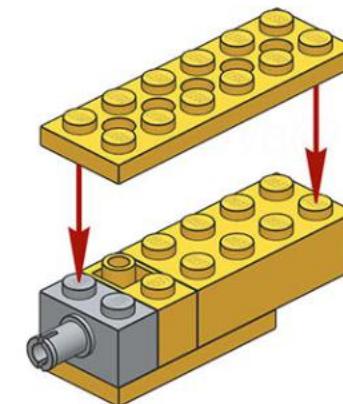


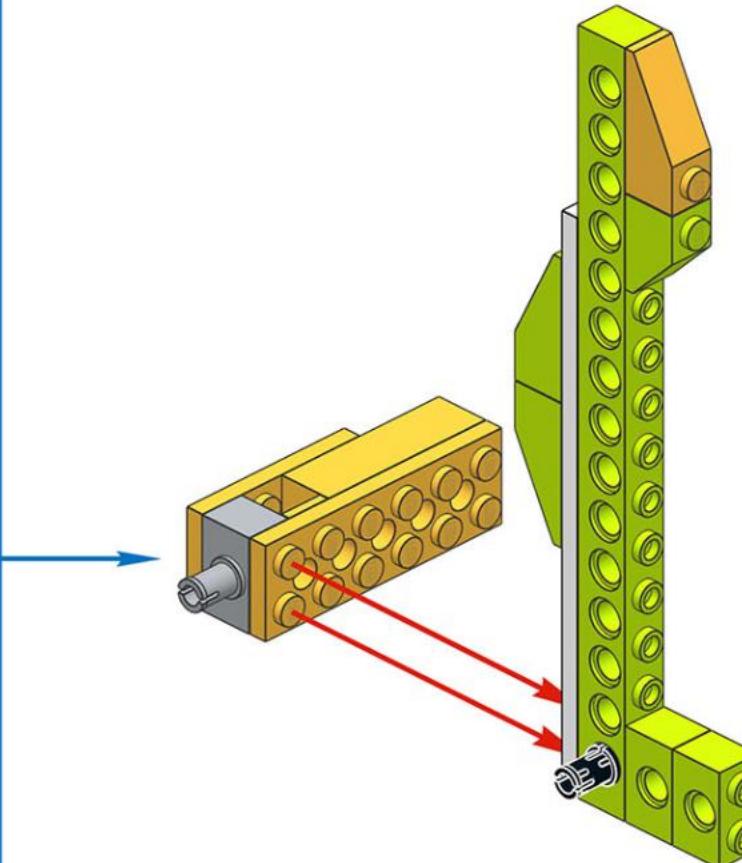
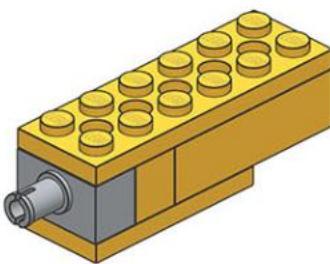
43



Помощь в сборке



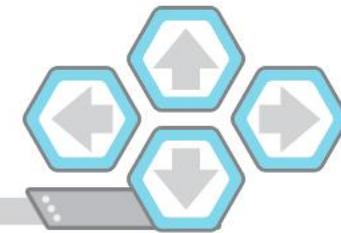
**1****2****3**

4

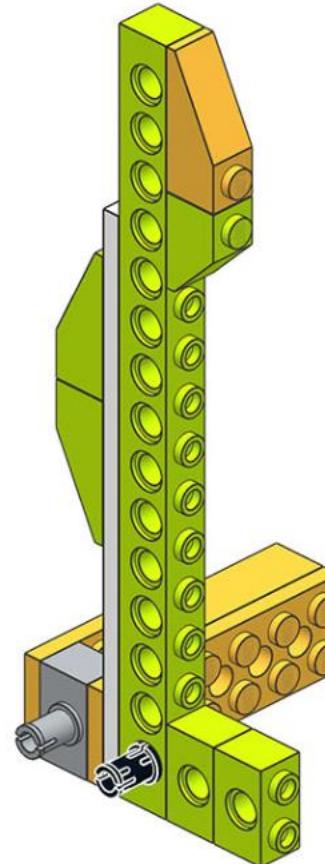
45/56

0

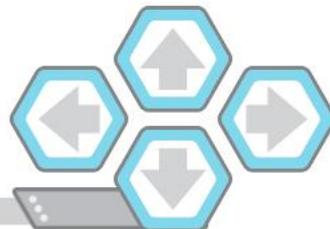
69

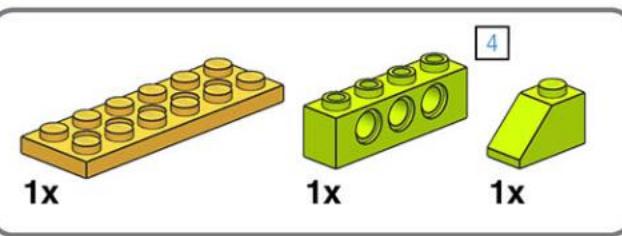
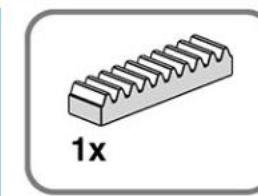
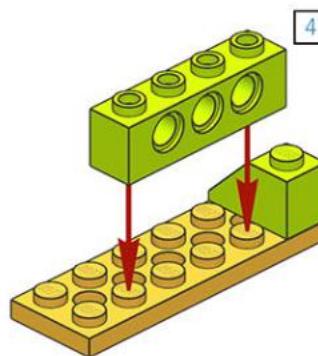
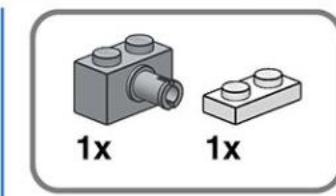
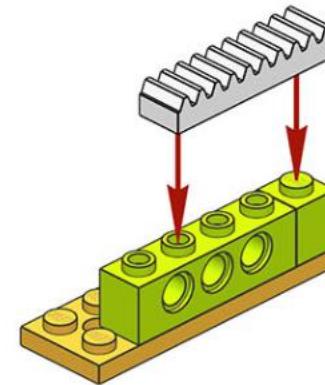
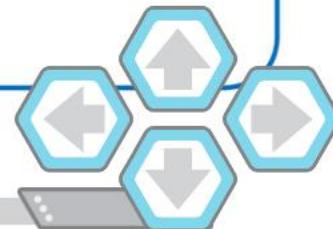
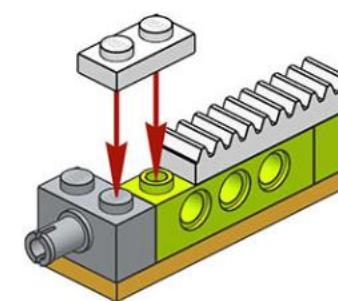


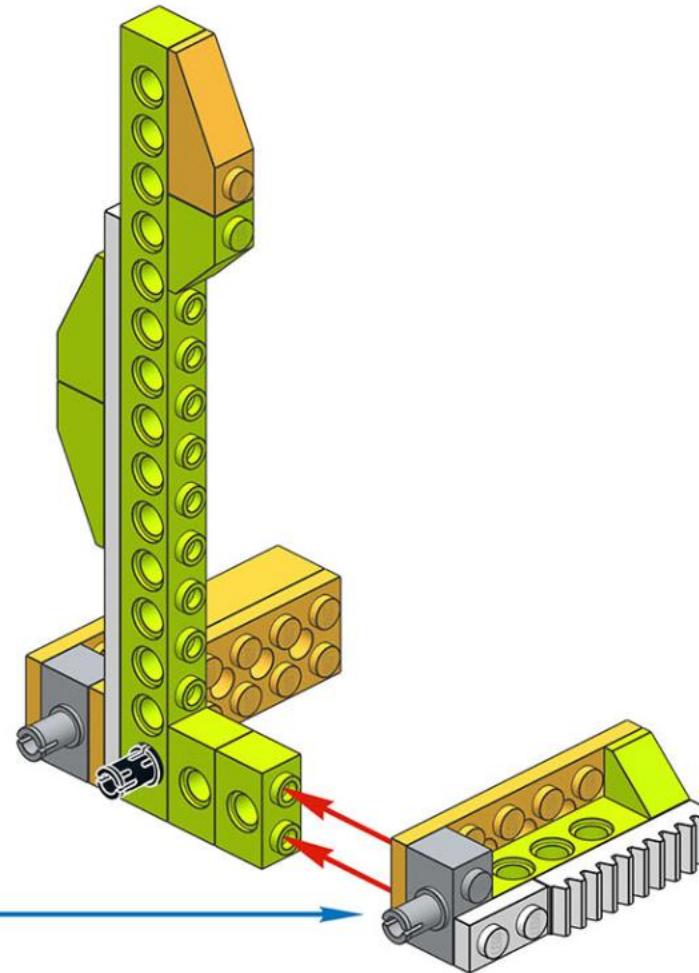
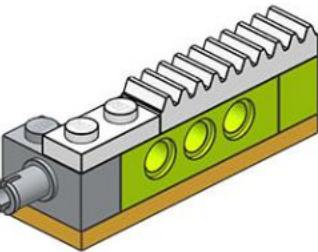
46



Помощь в сборке



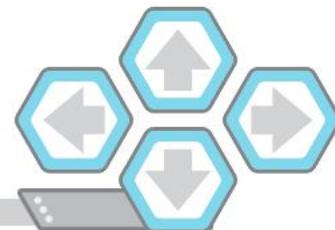
**1****2****3**

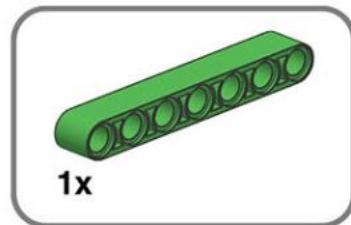
4

48/56

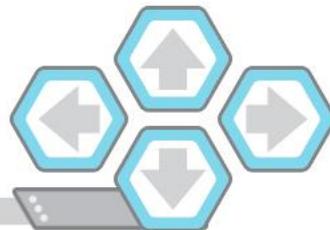
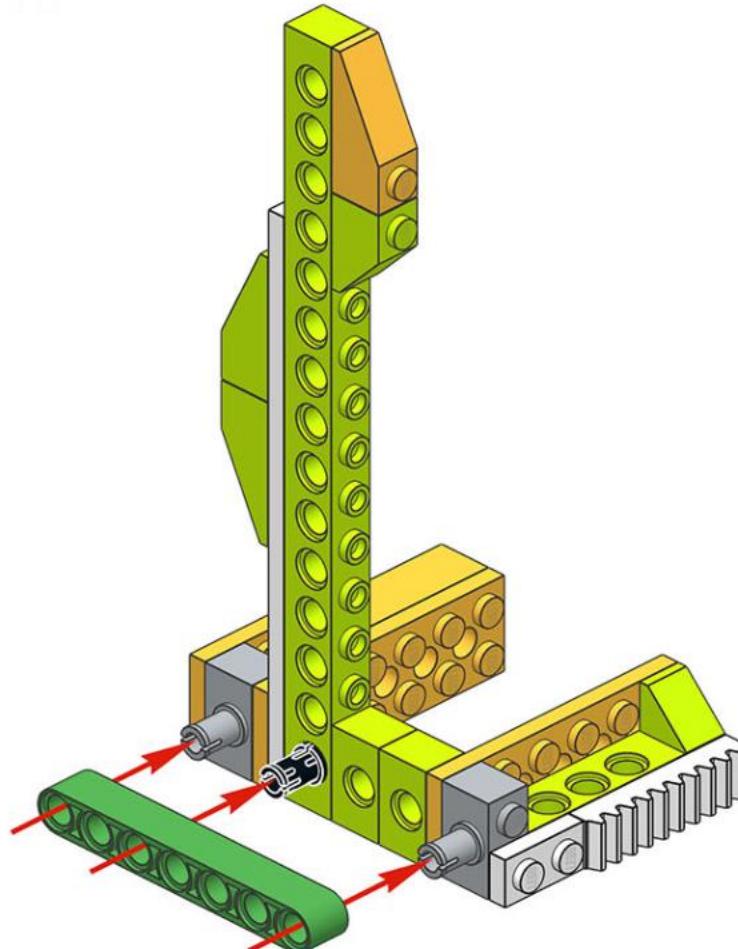
0

72

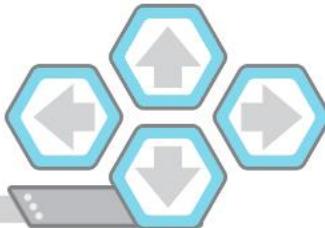
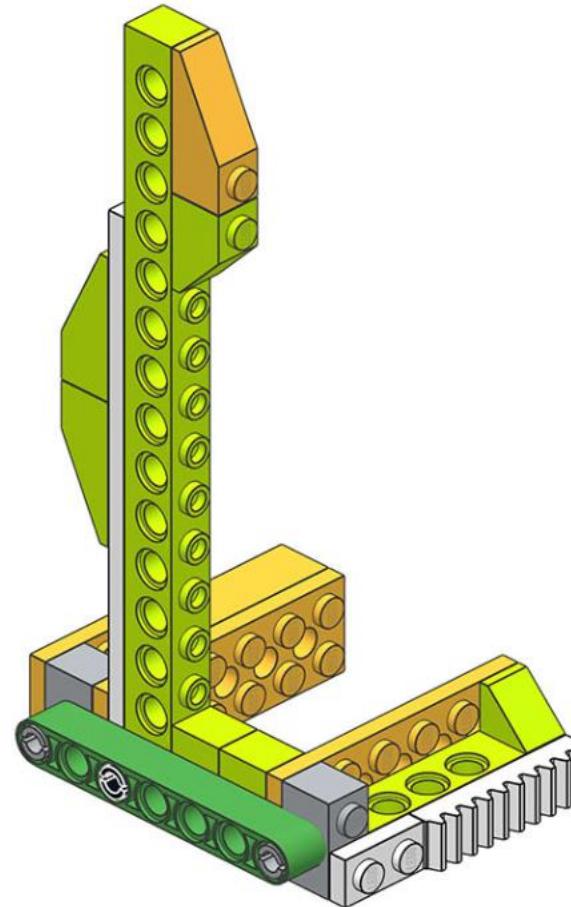




49

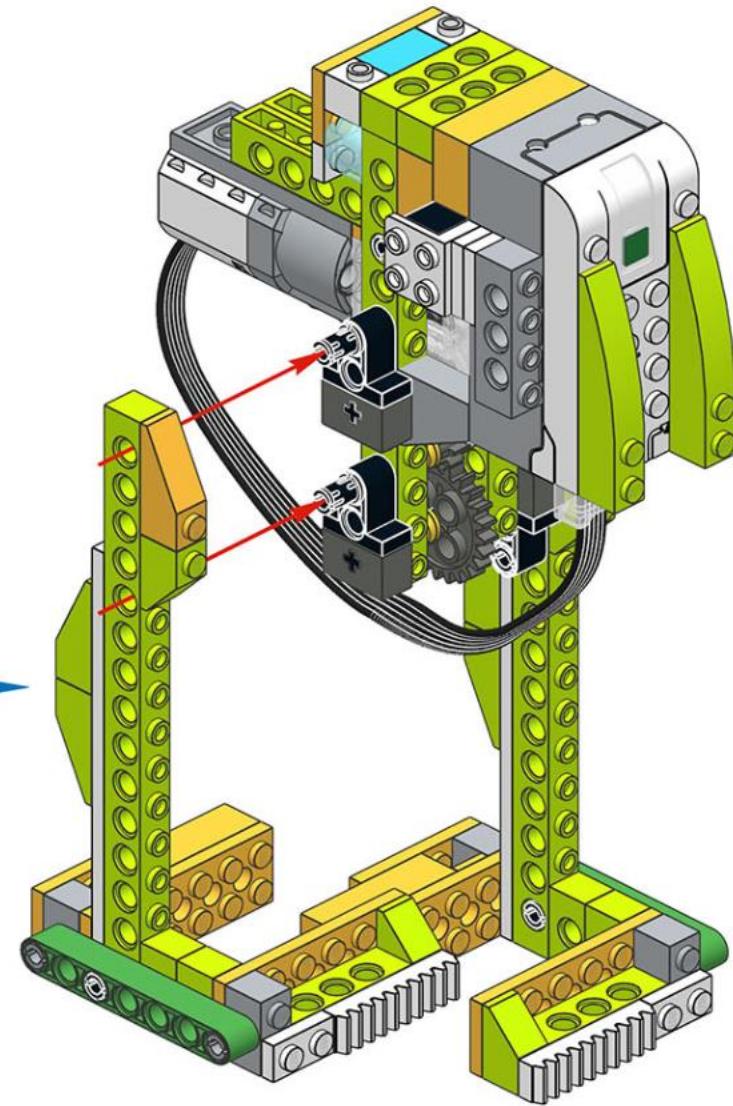


50



74

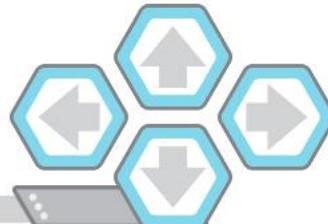
51



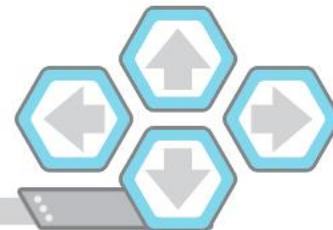
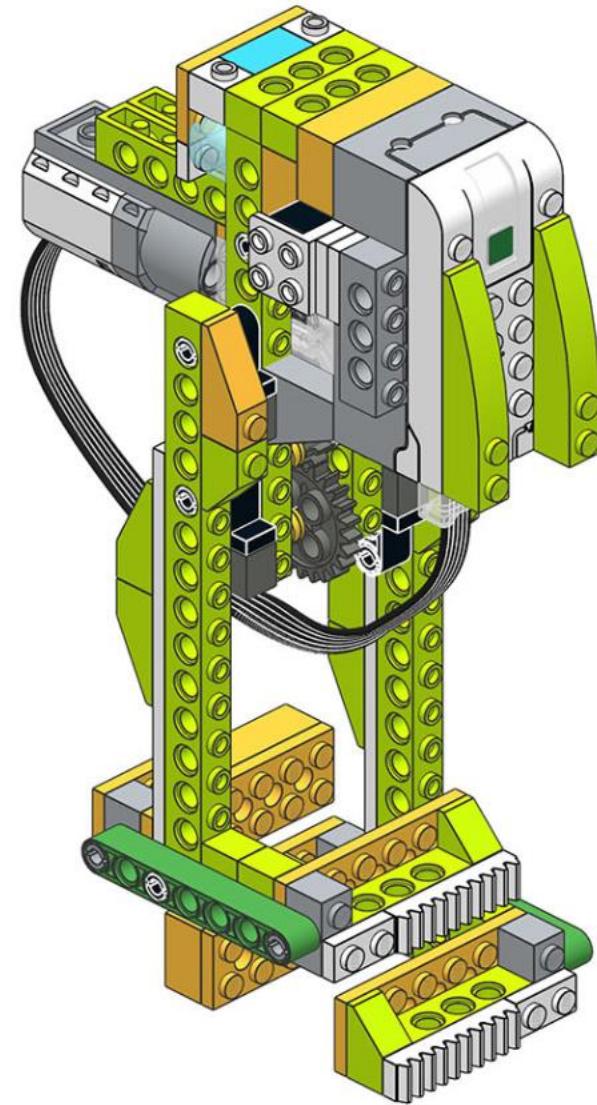
51/56

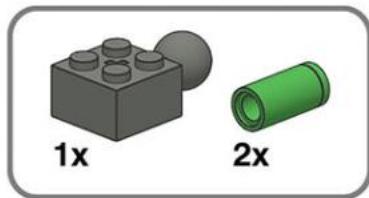
0

75

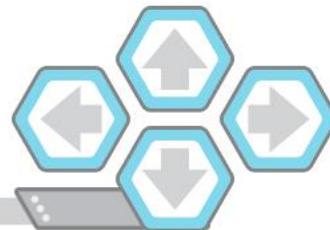
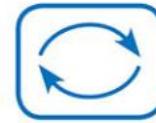
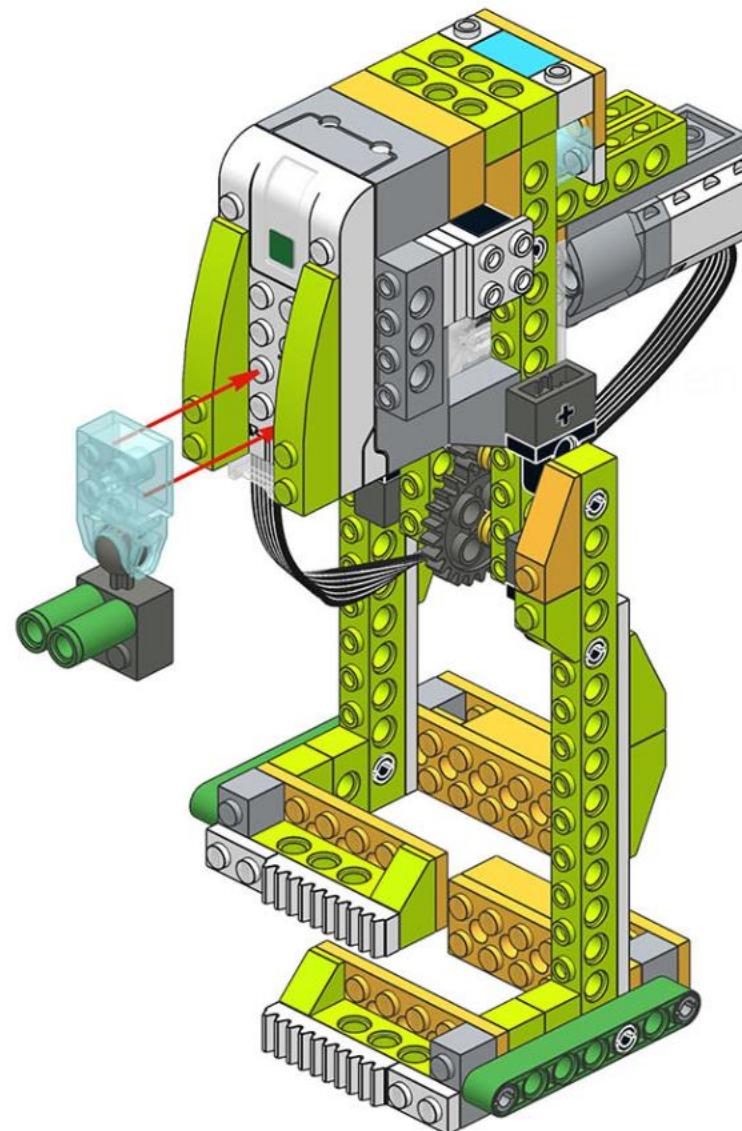


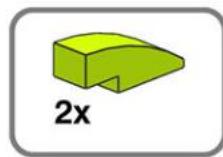
52



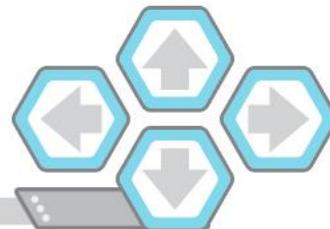
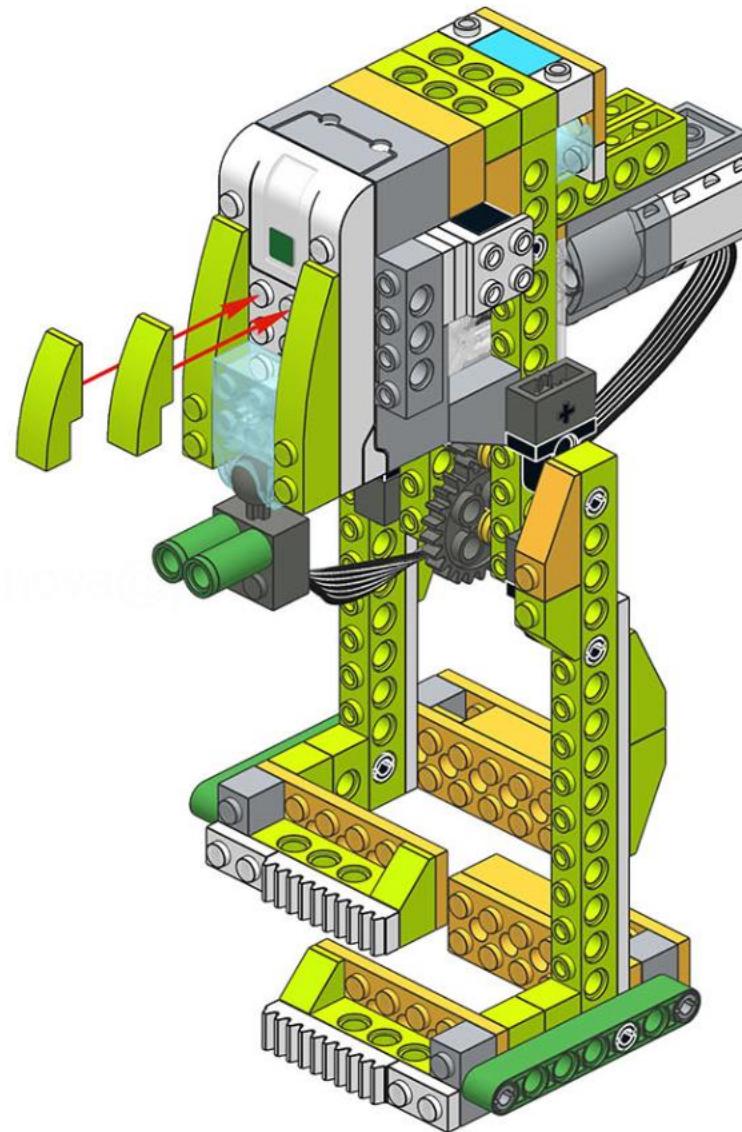


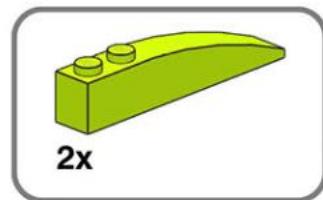
53



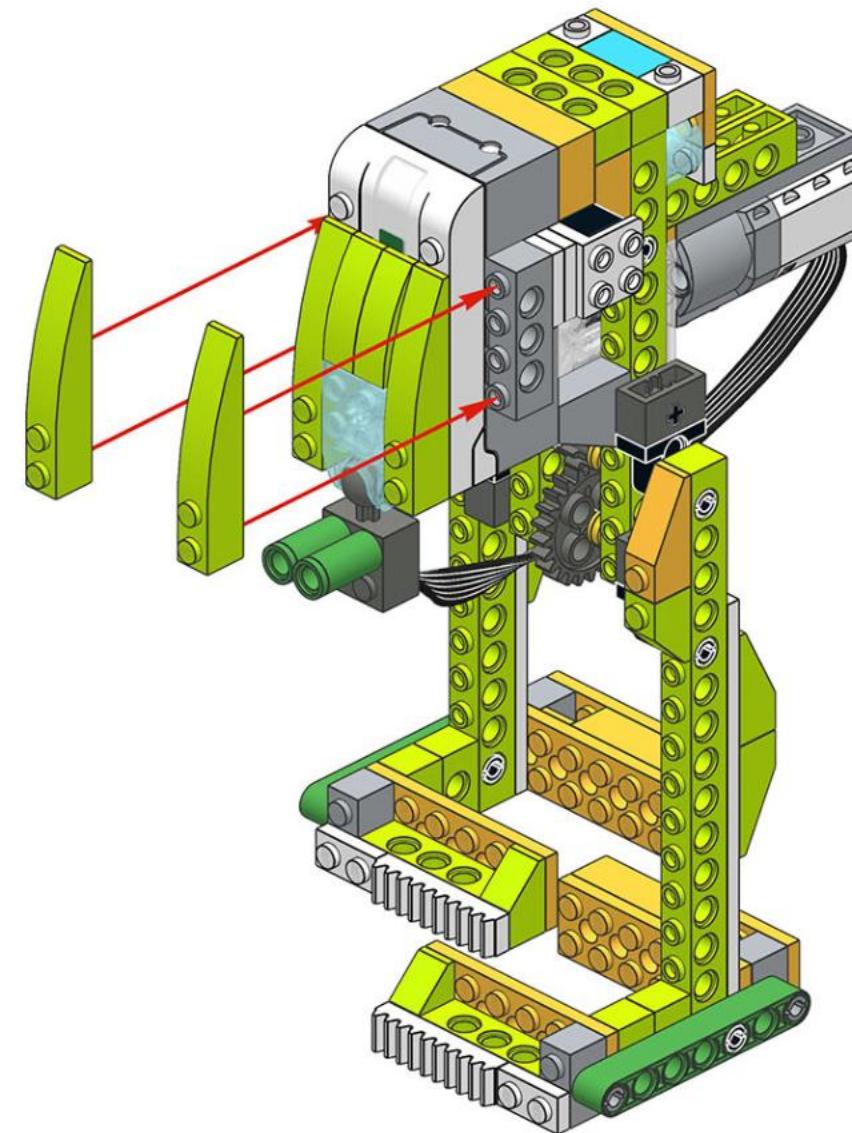


54





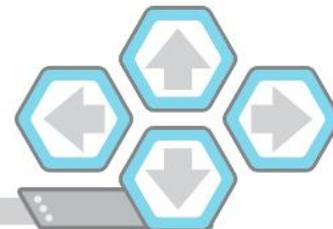
55

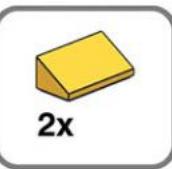
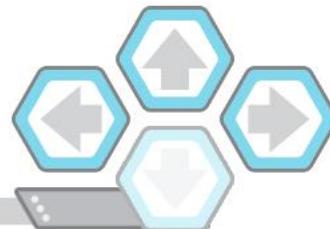
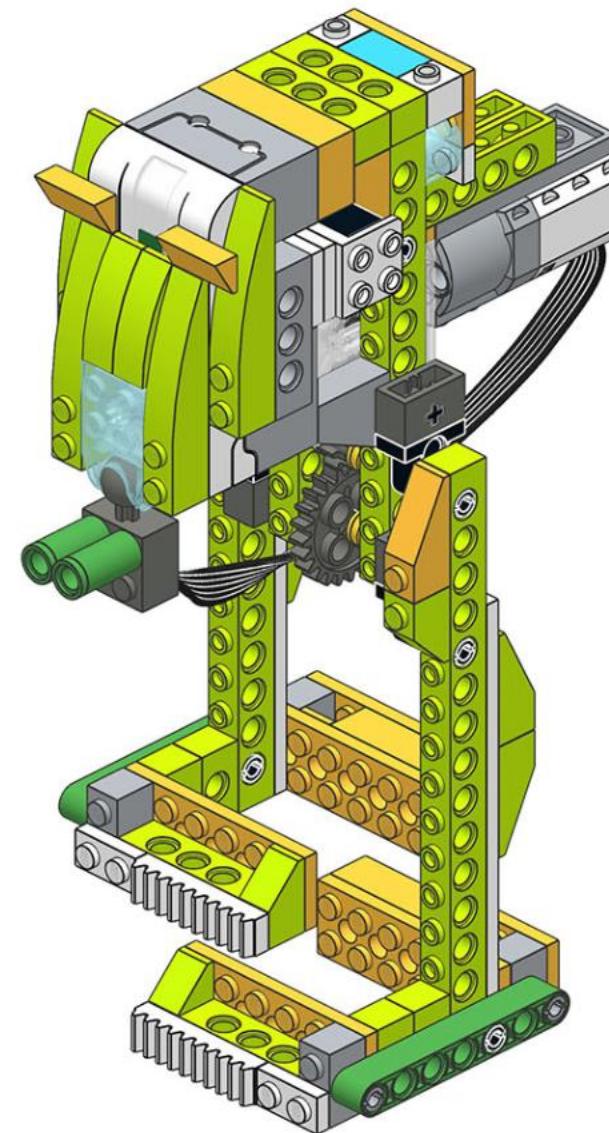


55/56

0

79

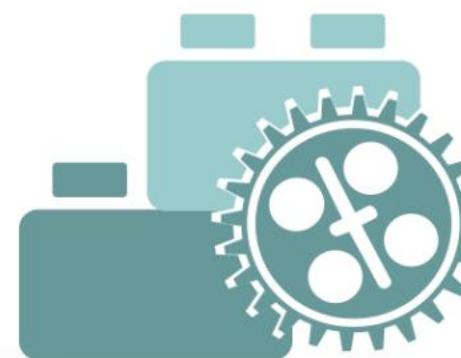


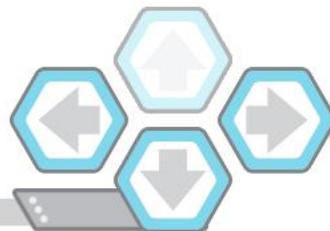
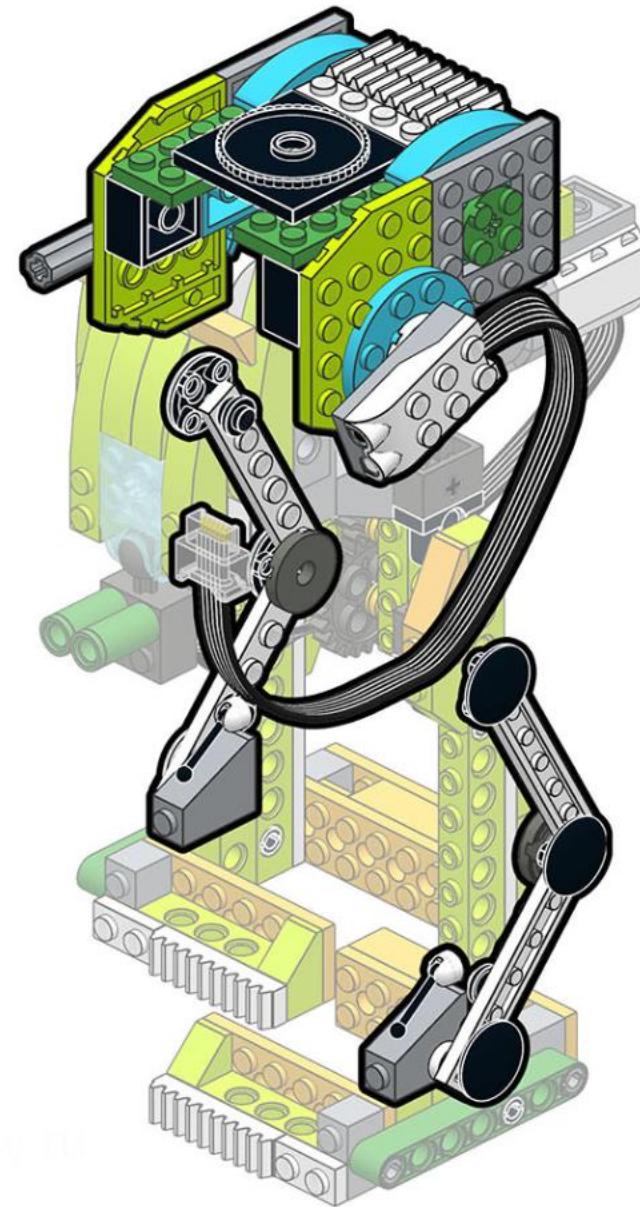
**56**

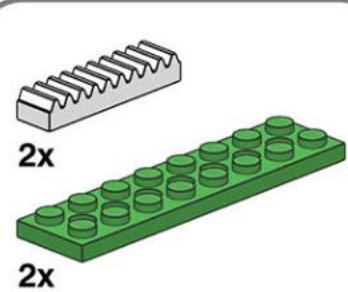


Расширенная версия

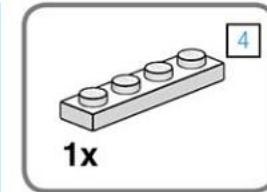
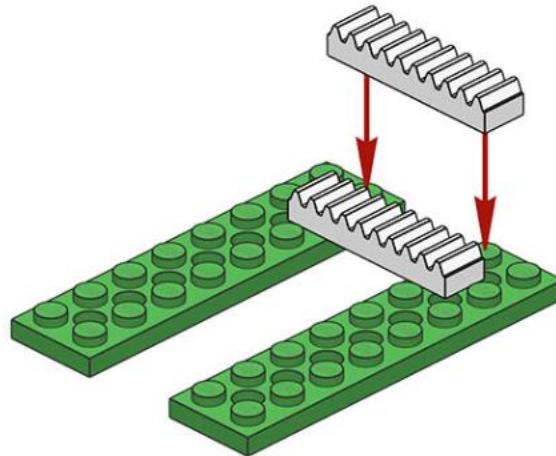
Улучшите безопасность, комфорт и боевую эффективность
вашего робота!



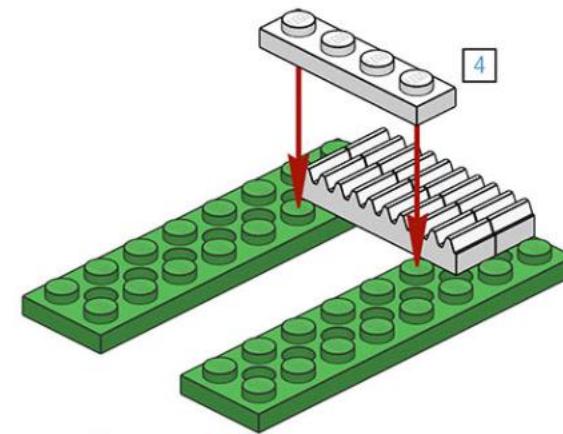




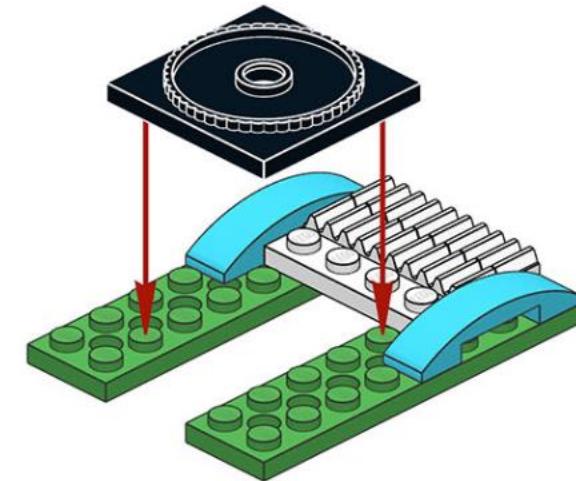
1



2



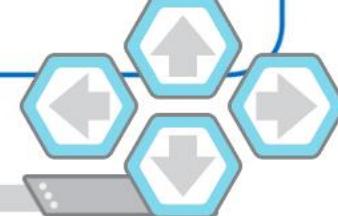
3



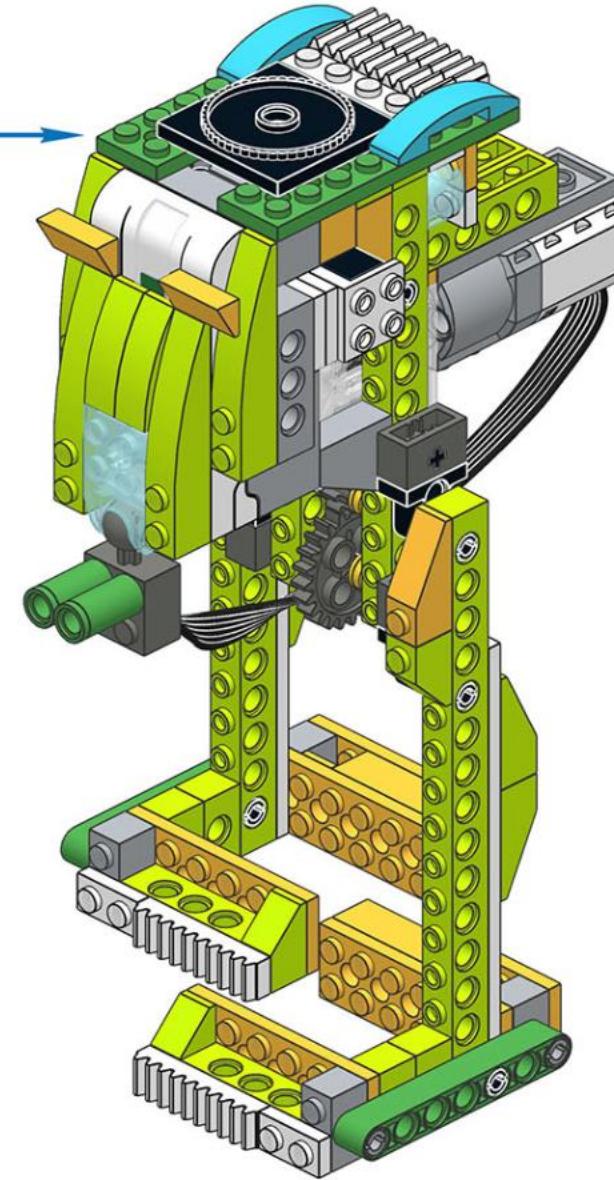
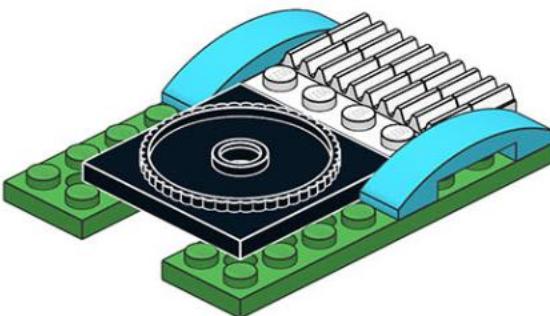
2/27

0

83



4

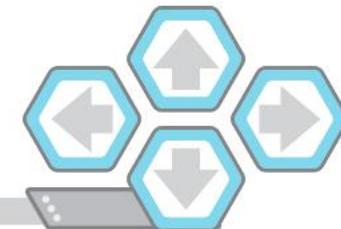


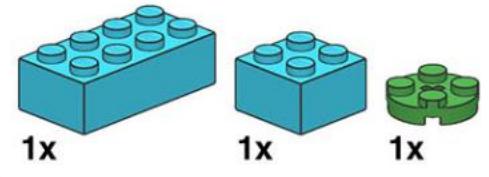
Помощь

3/27

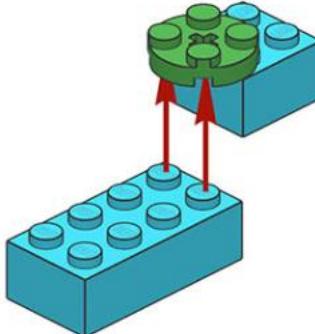
0

84





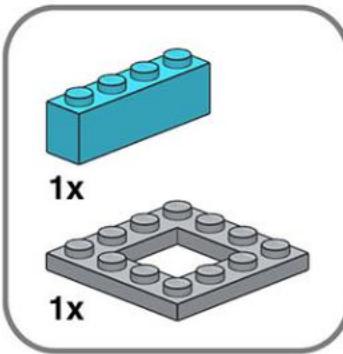
1



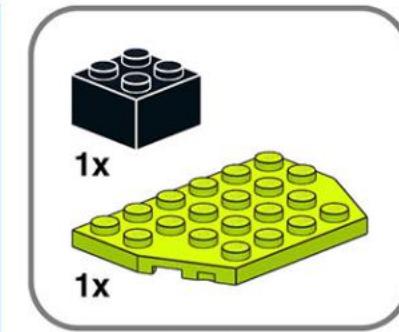
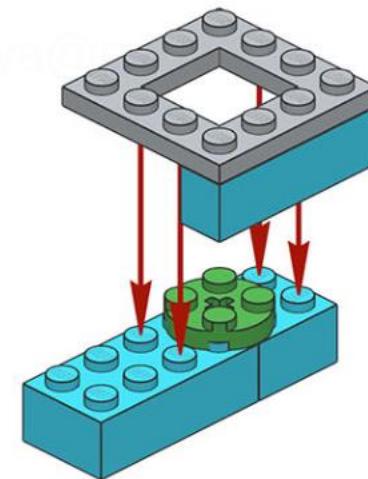
4/27

0

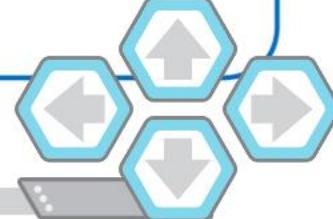
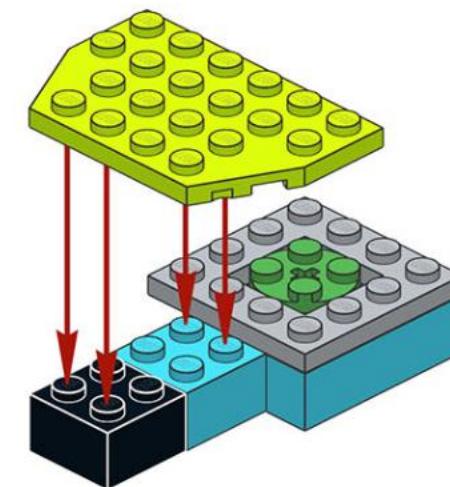
85

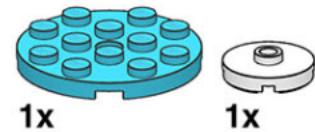


2

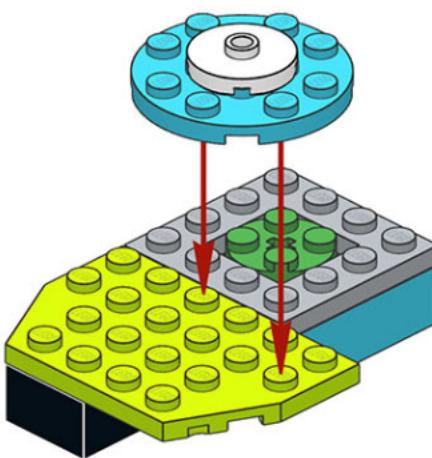


3

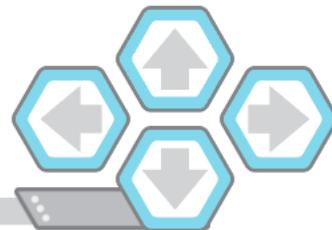
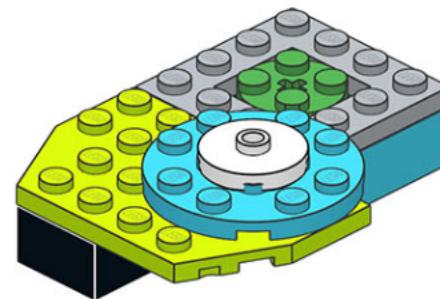




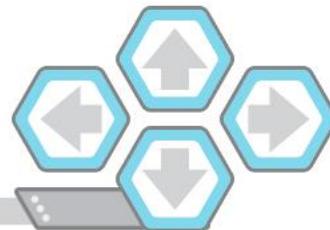
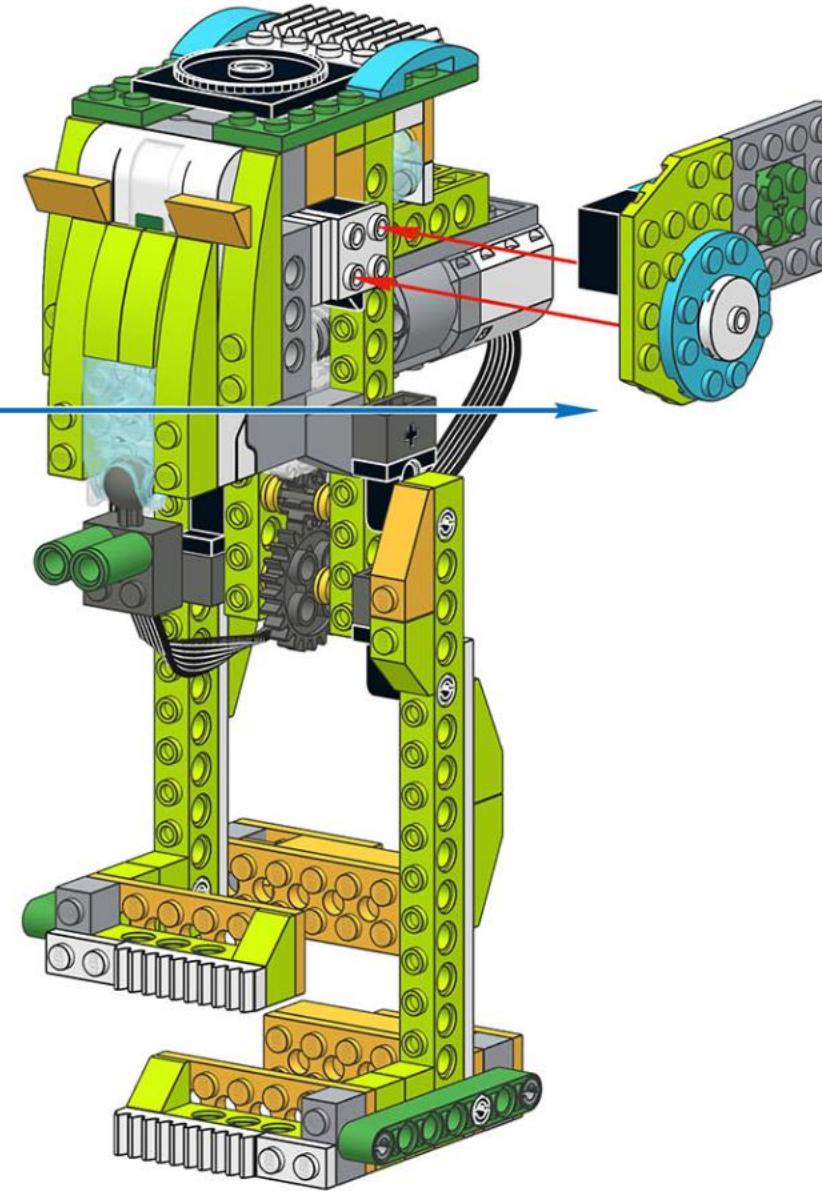
4

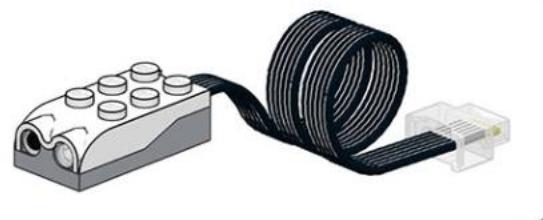


5

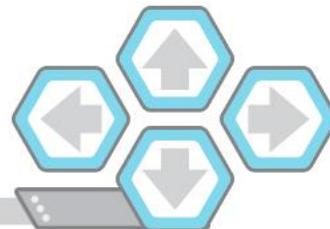
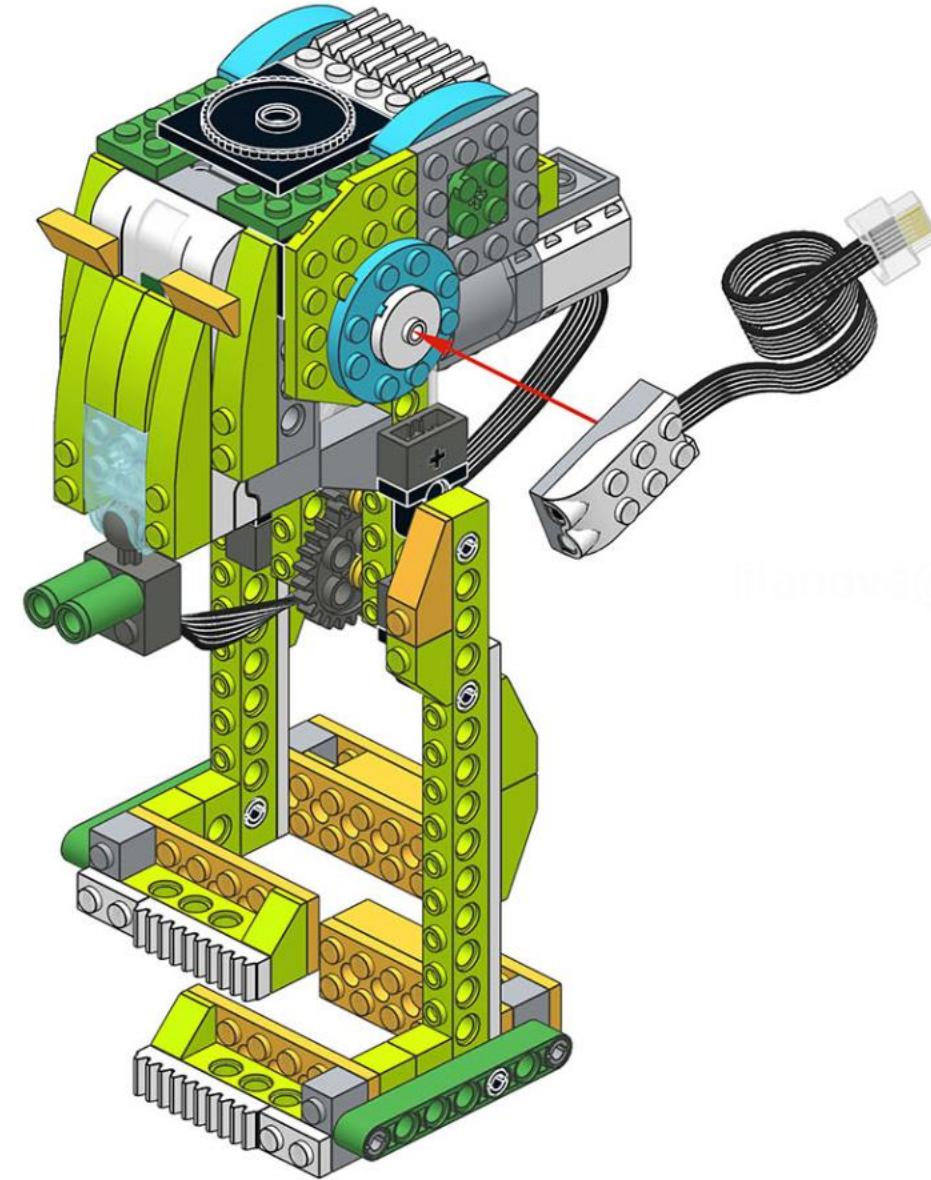


61

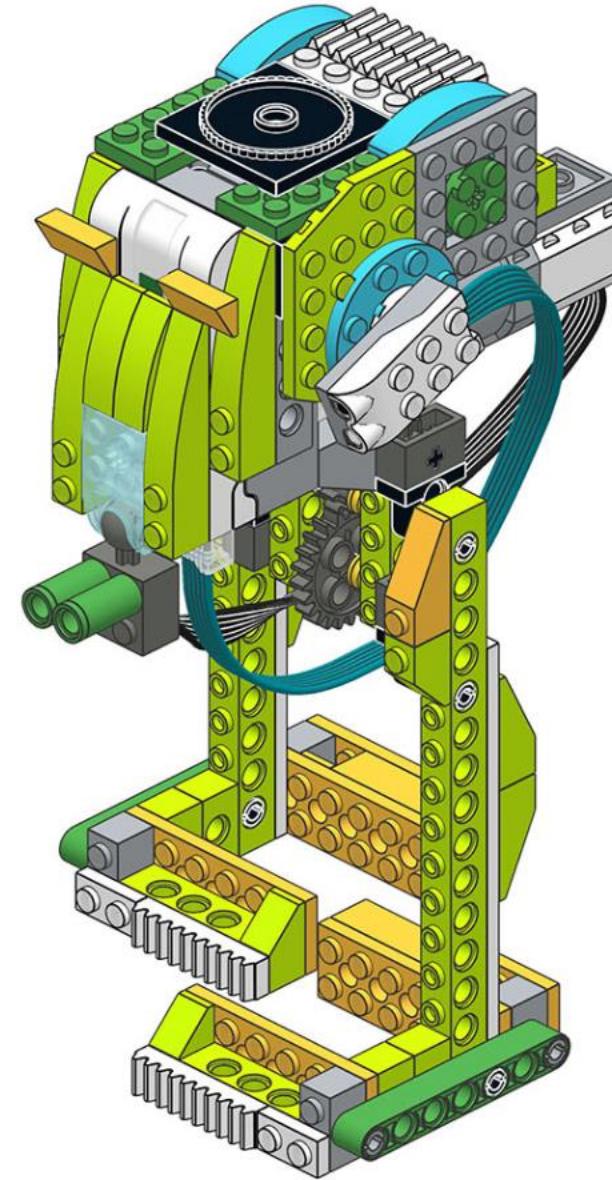




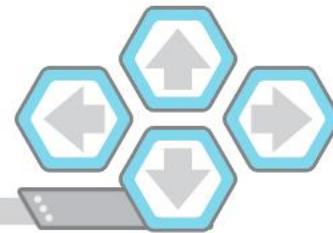
62

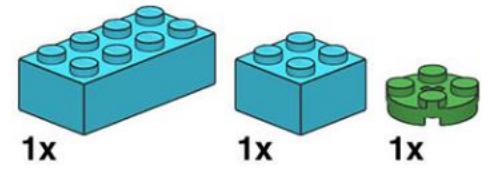


63

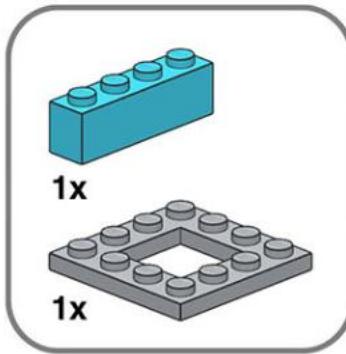
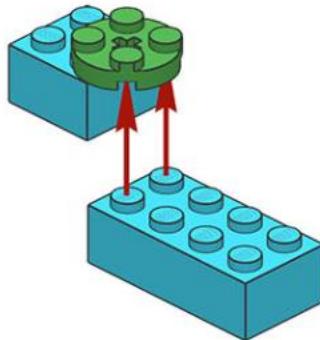


LEGO Education SPIKE Prime

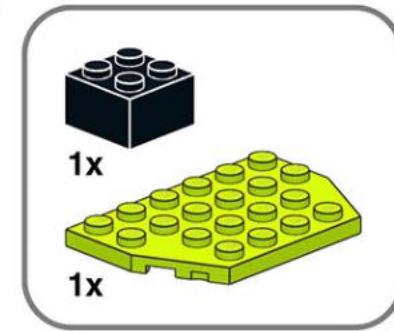
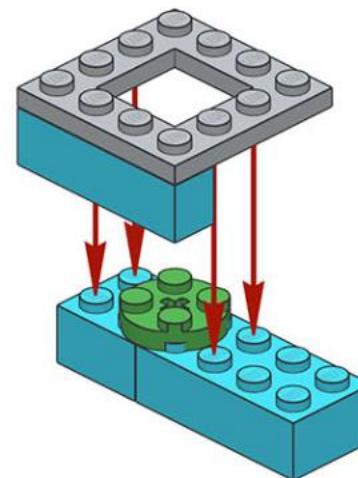




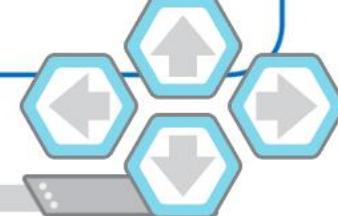
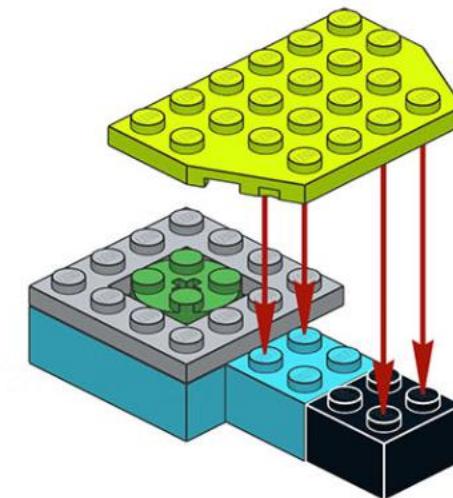
1

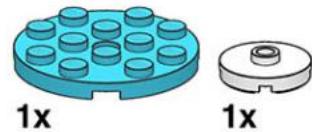
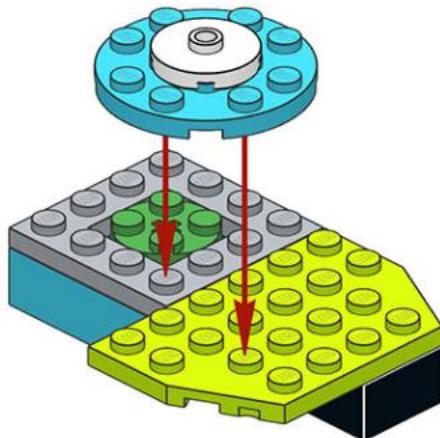


2



3

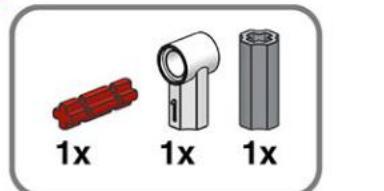
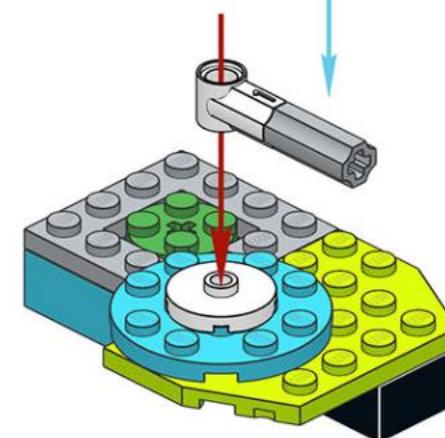
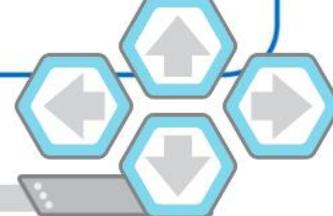
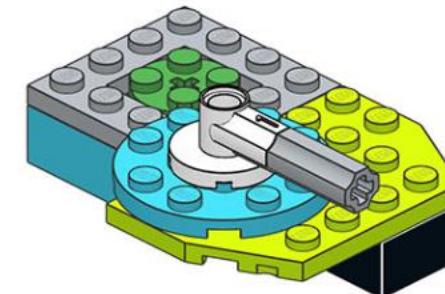


**4**

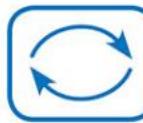
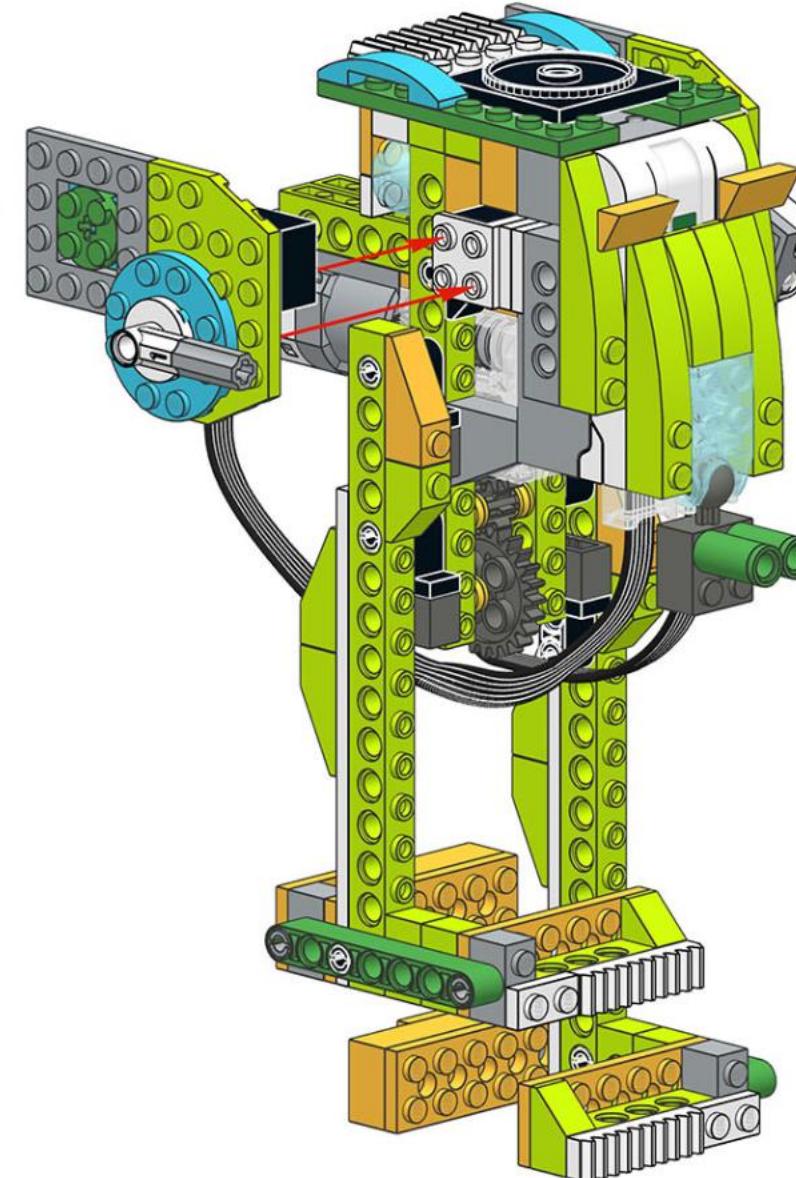
10/27

0

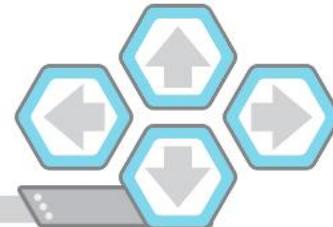
91

**5****6**

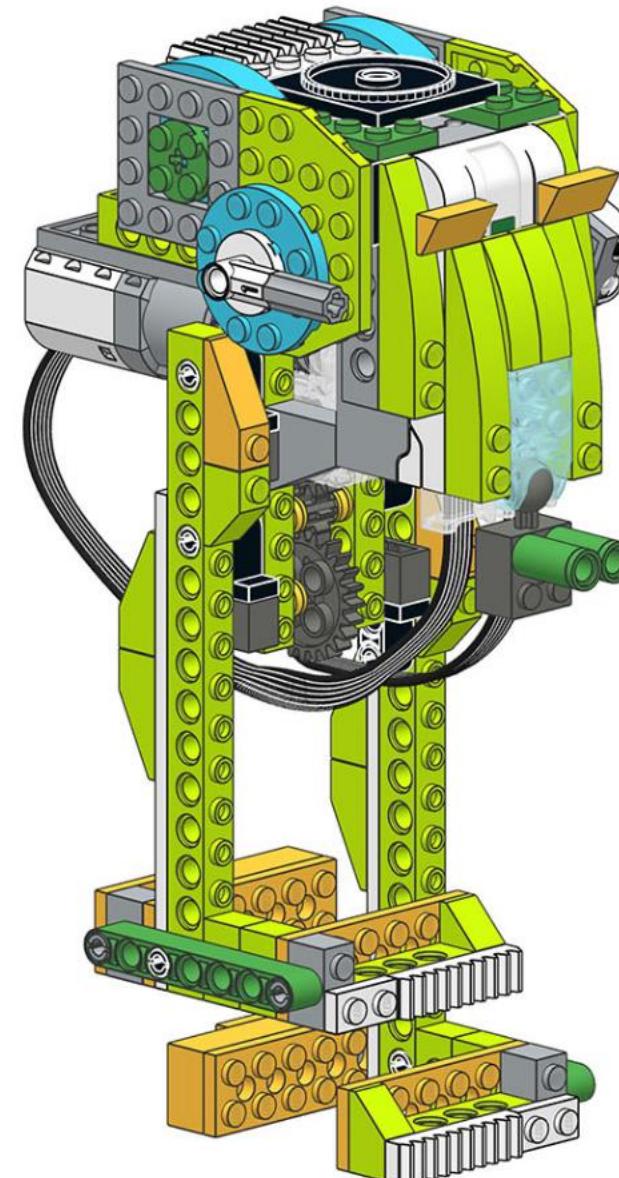
66



Помощь в сборке



67

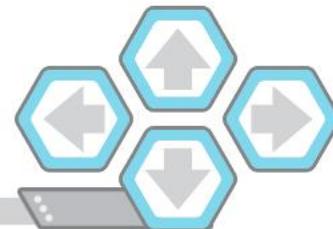


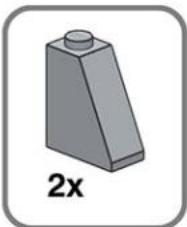
Урок 67

12/27

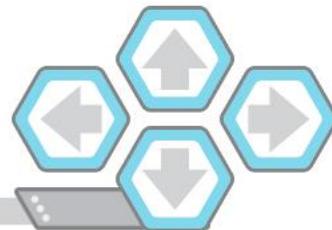
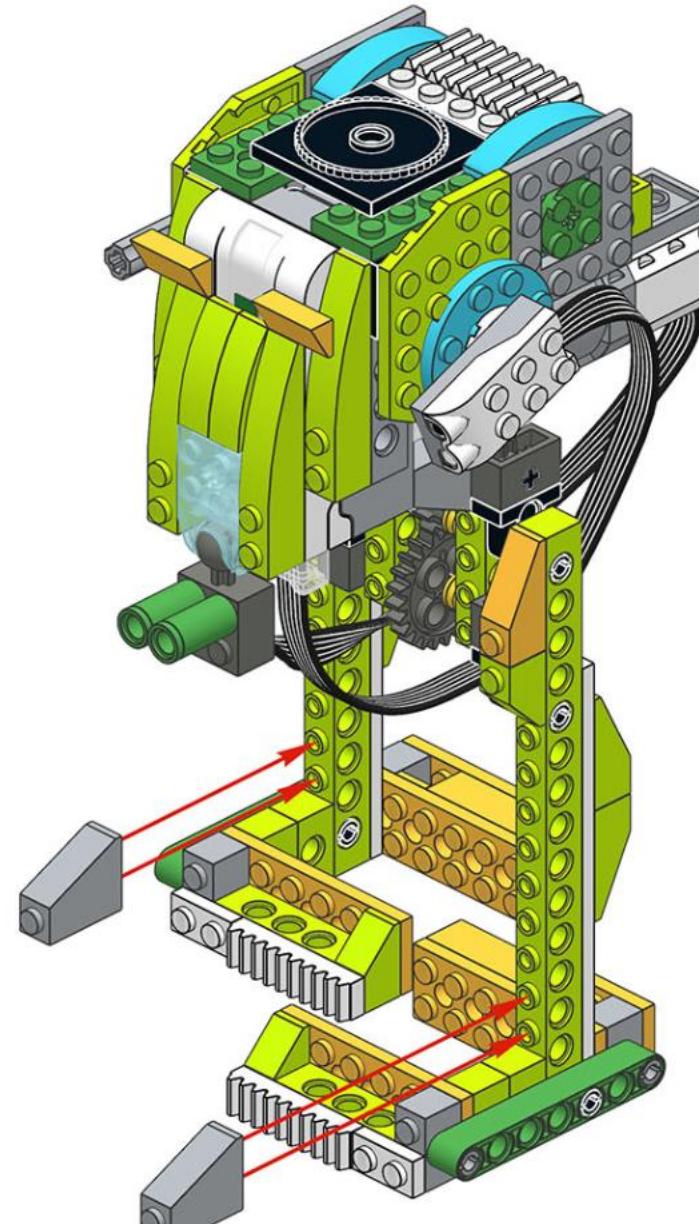
0

93



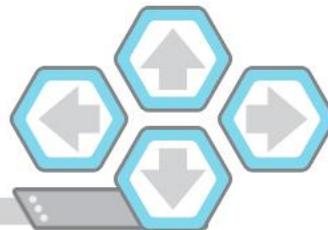
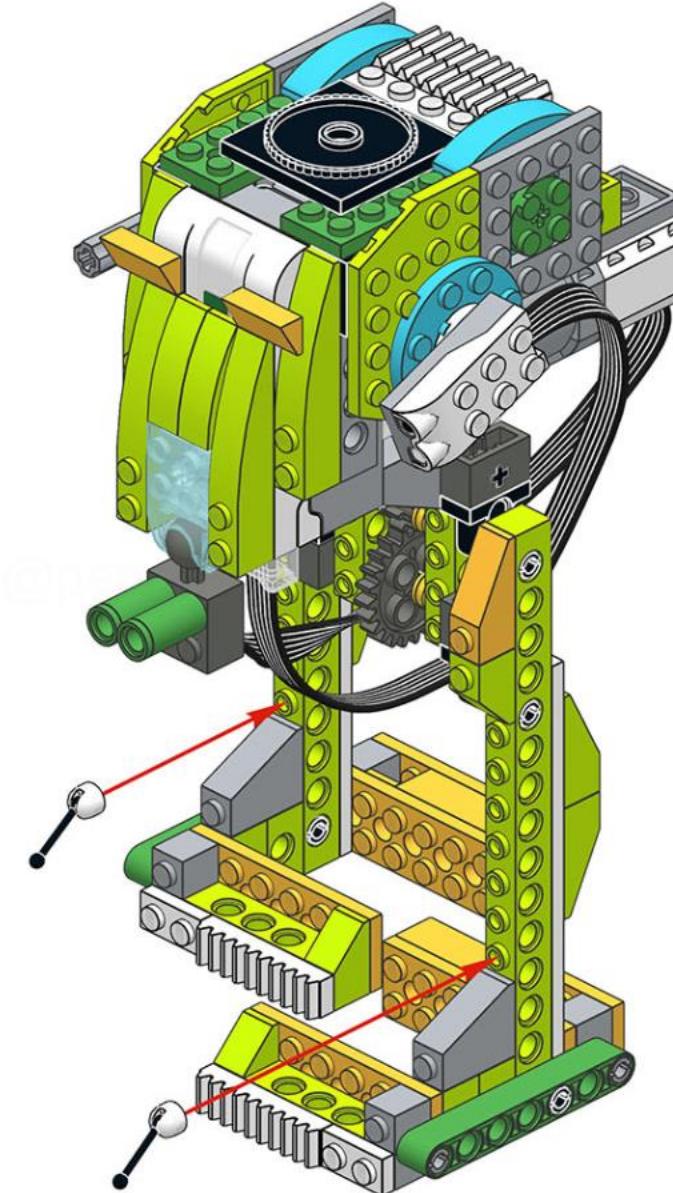


68



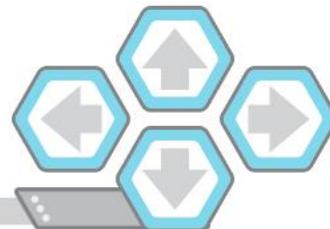
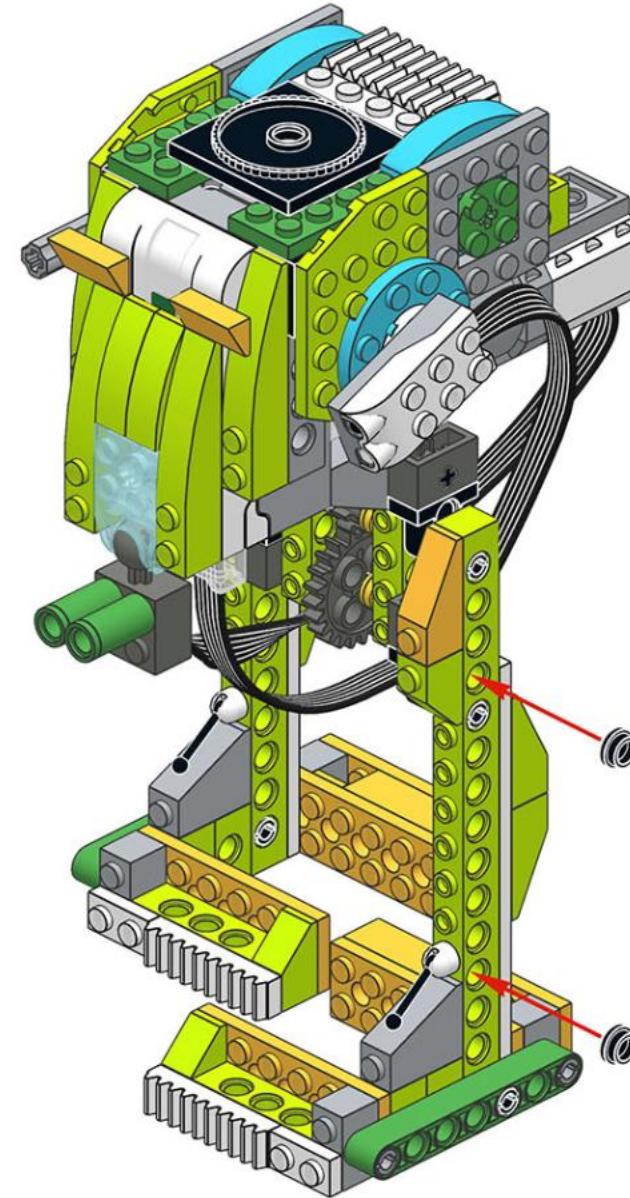


69

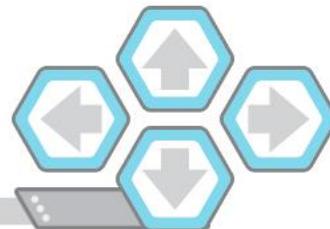
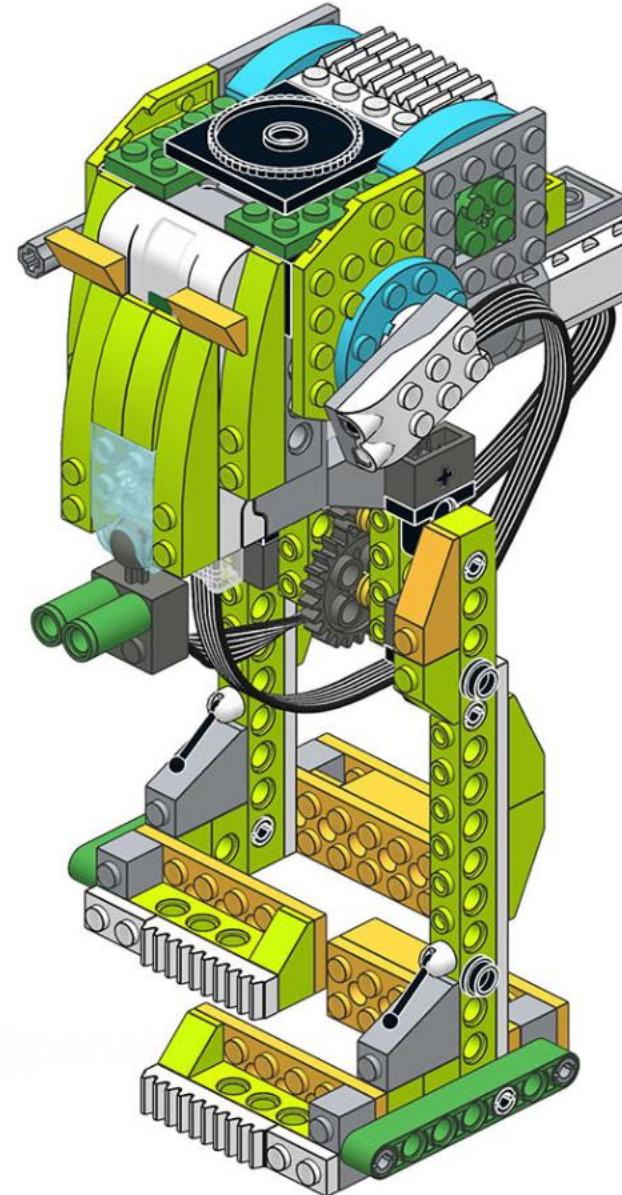


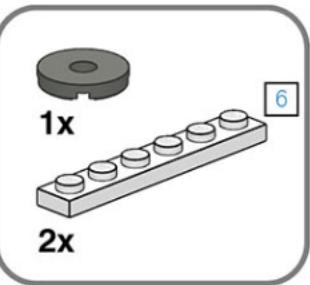
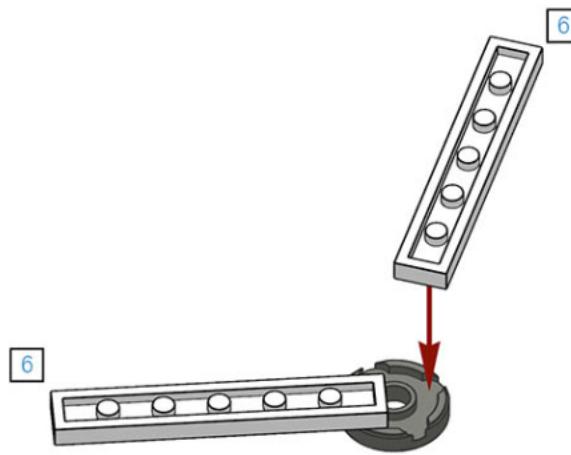
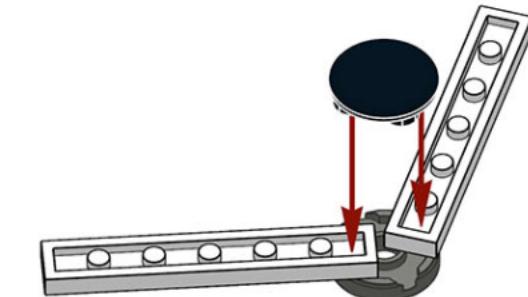
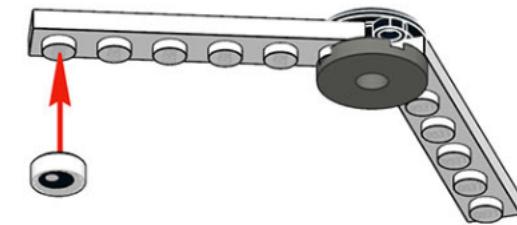


70



71

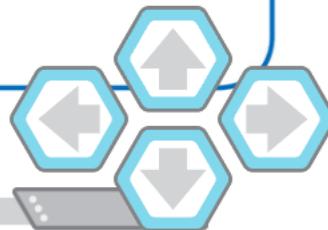


**1****2****3**

17/27

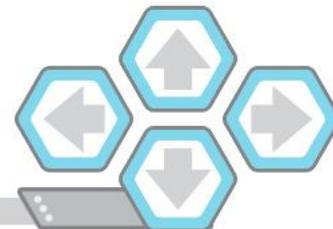
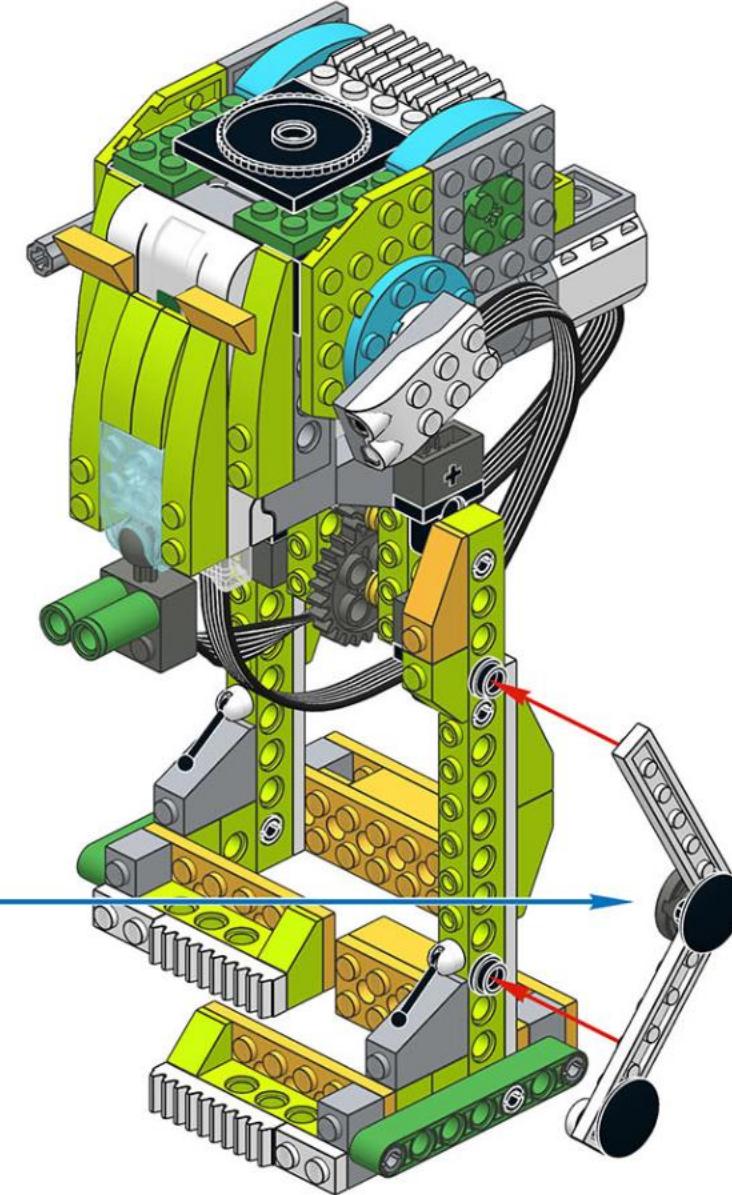
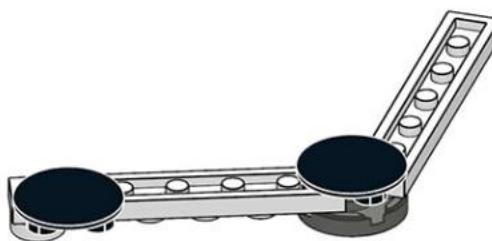
0

98





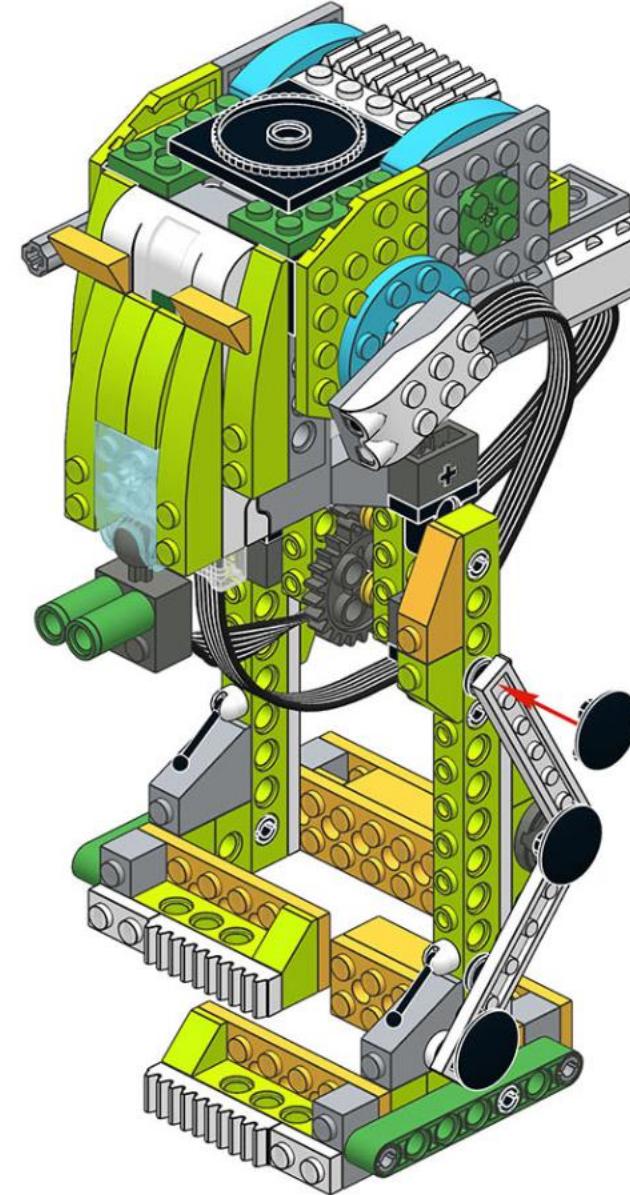
4





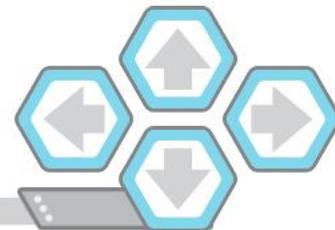
1x

74

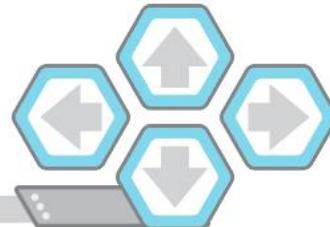
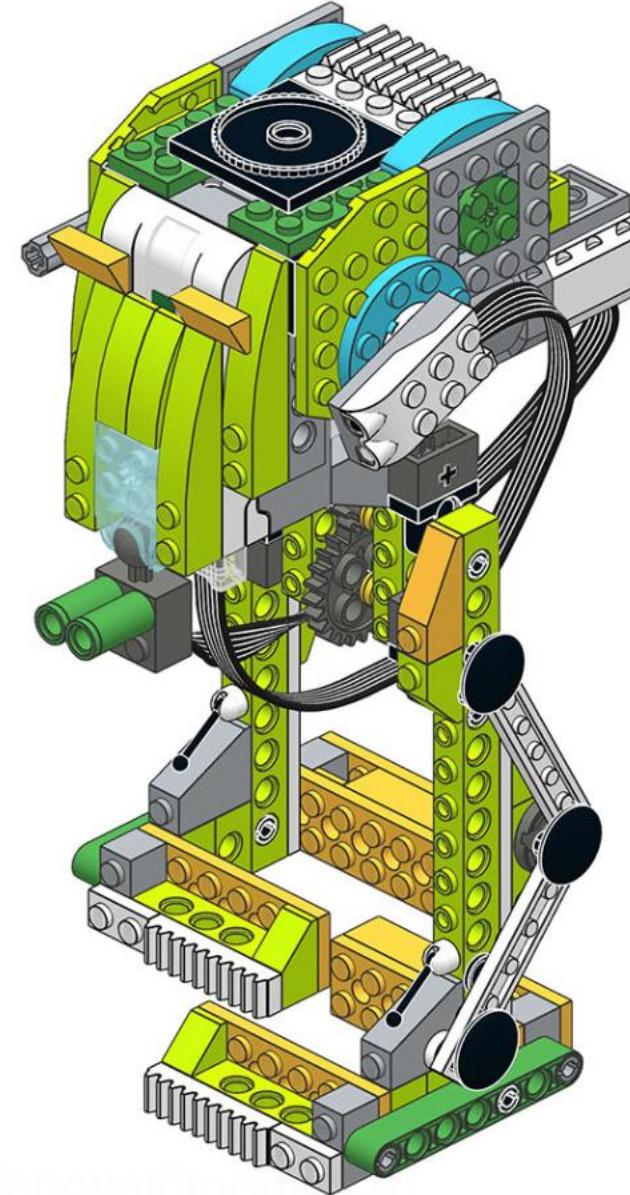


0

100

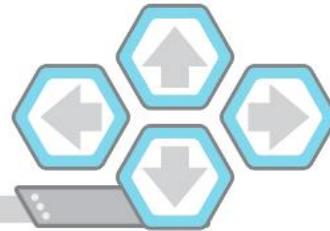
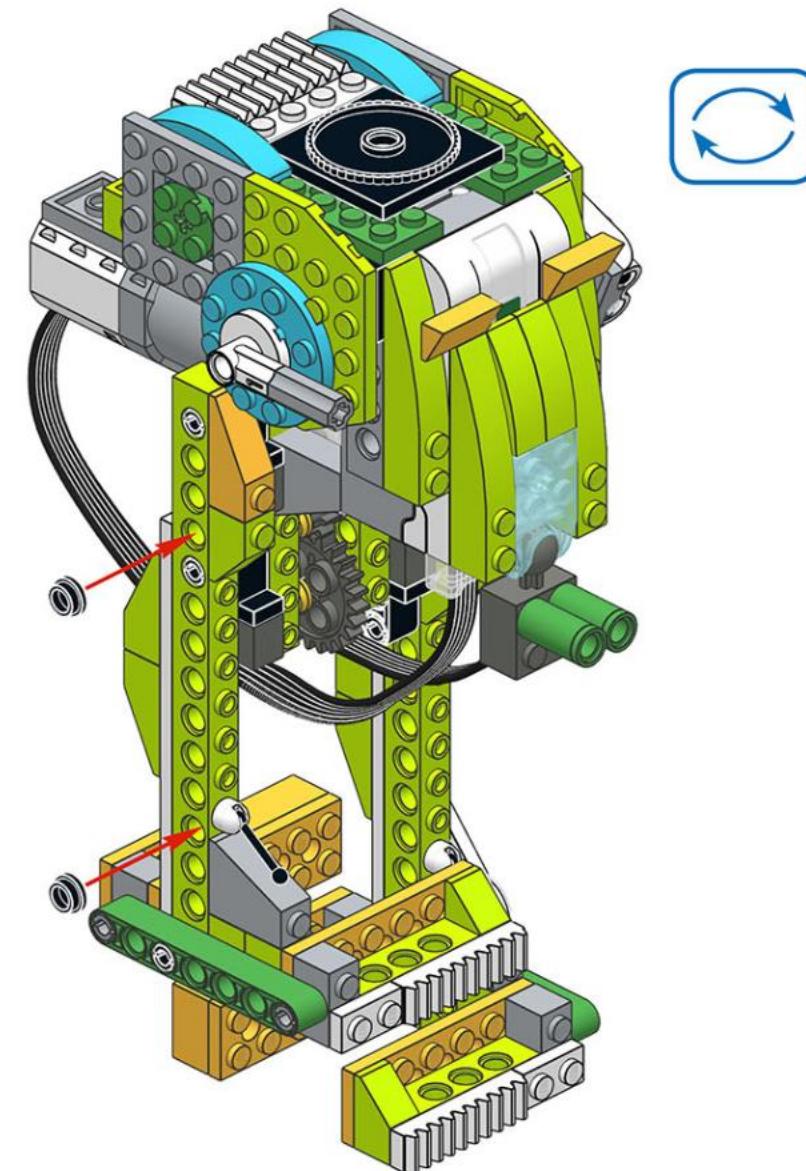


75

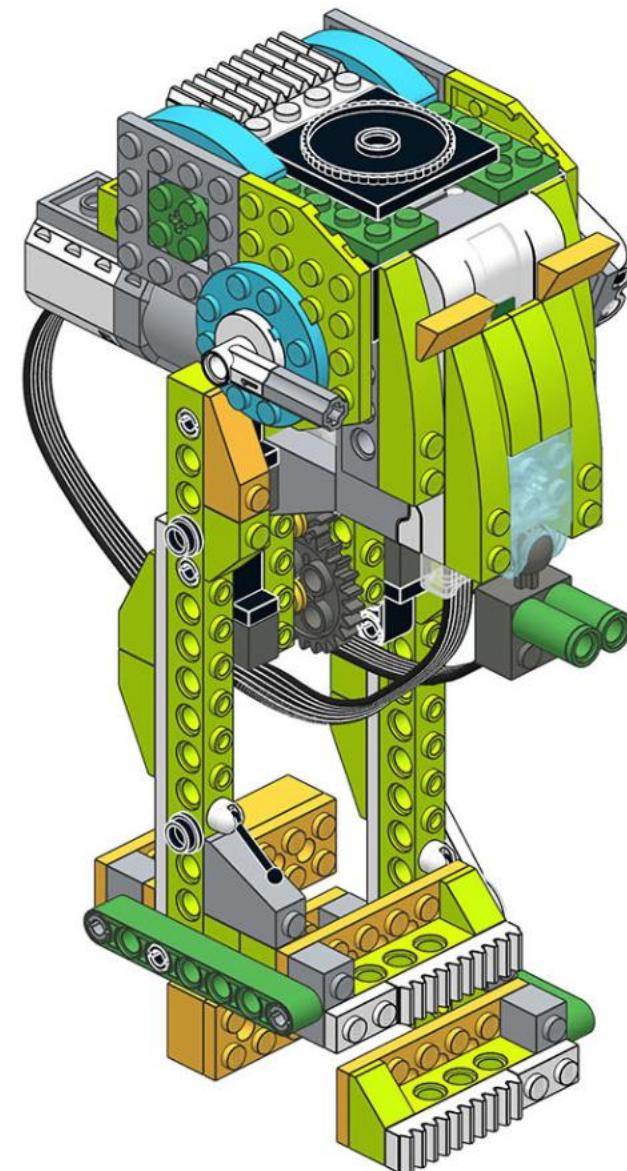




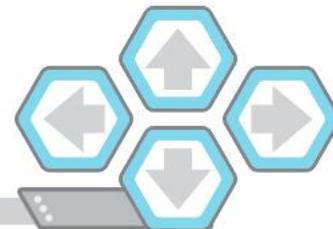
76

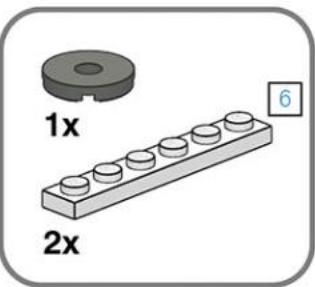
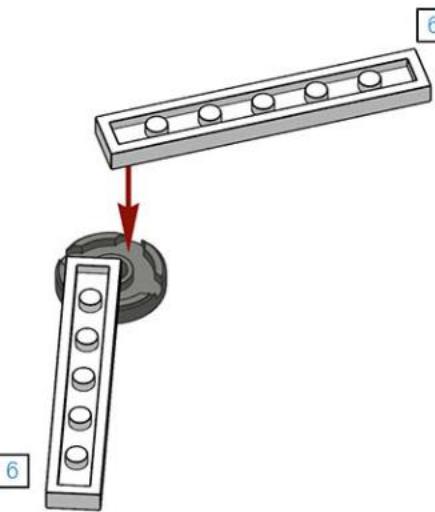
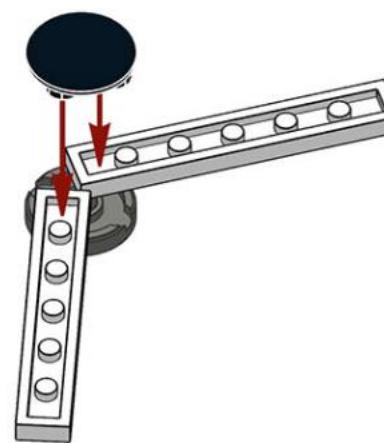
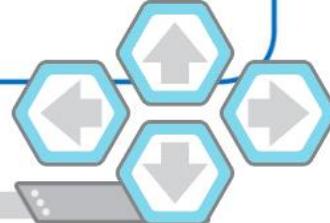
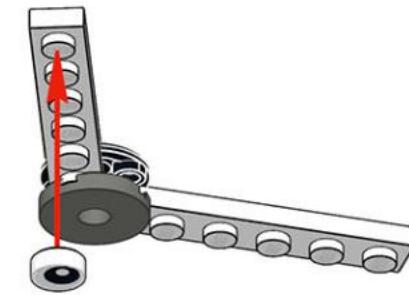


77



Печать в масштабе



**1****2****3**

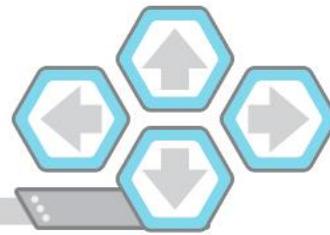
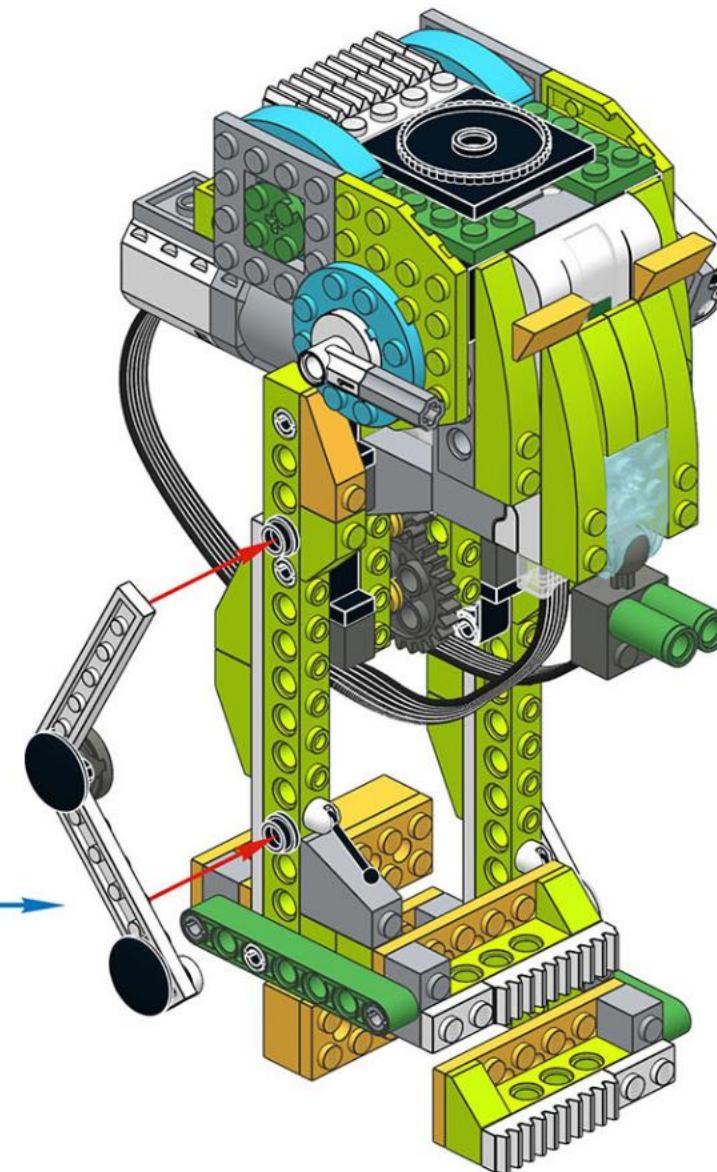
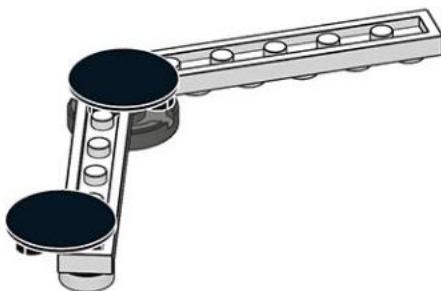
23/27

0

104



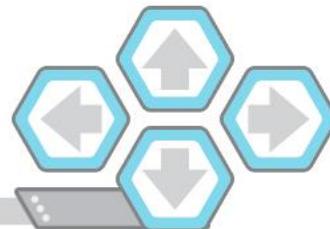
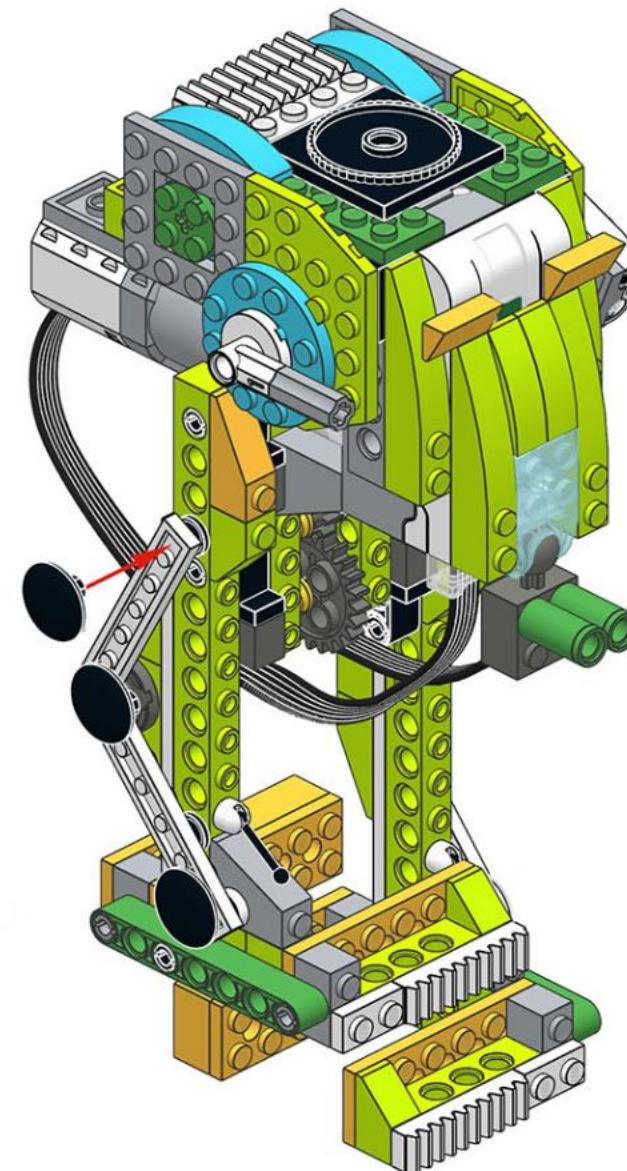
4



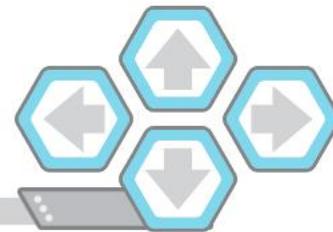
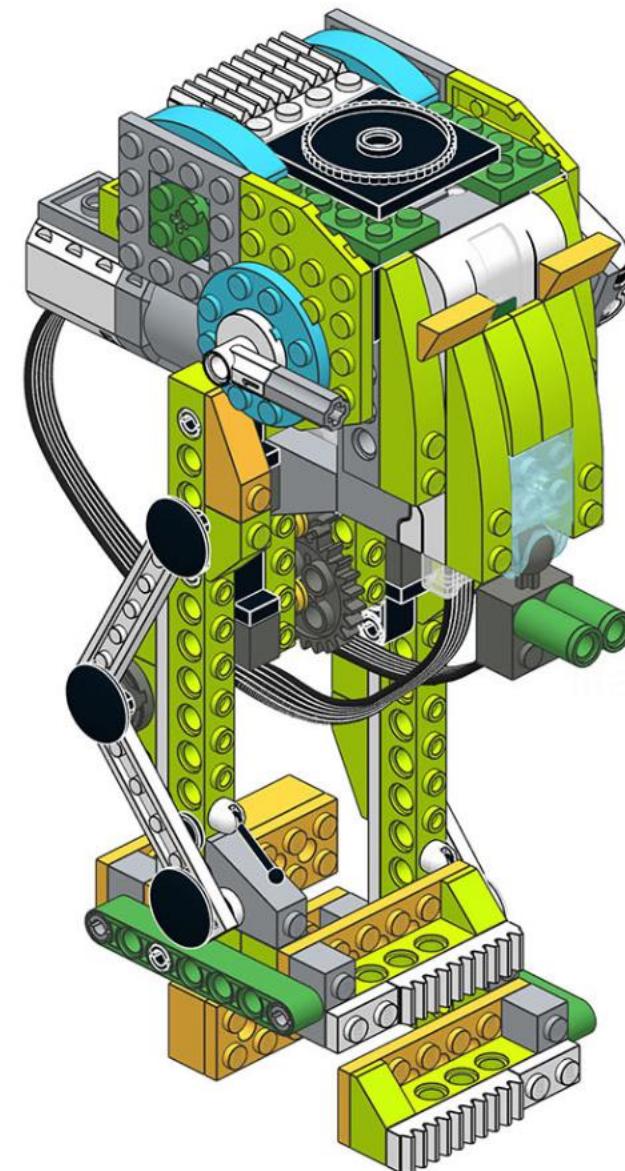


1x

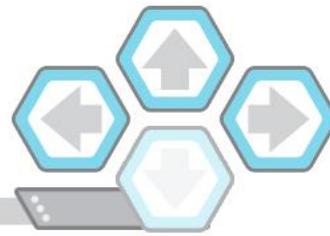
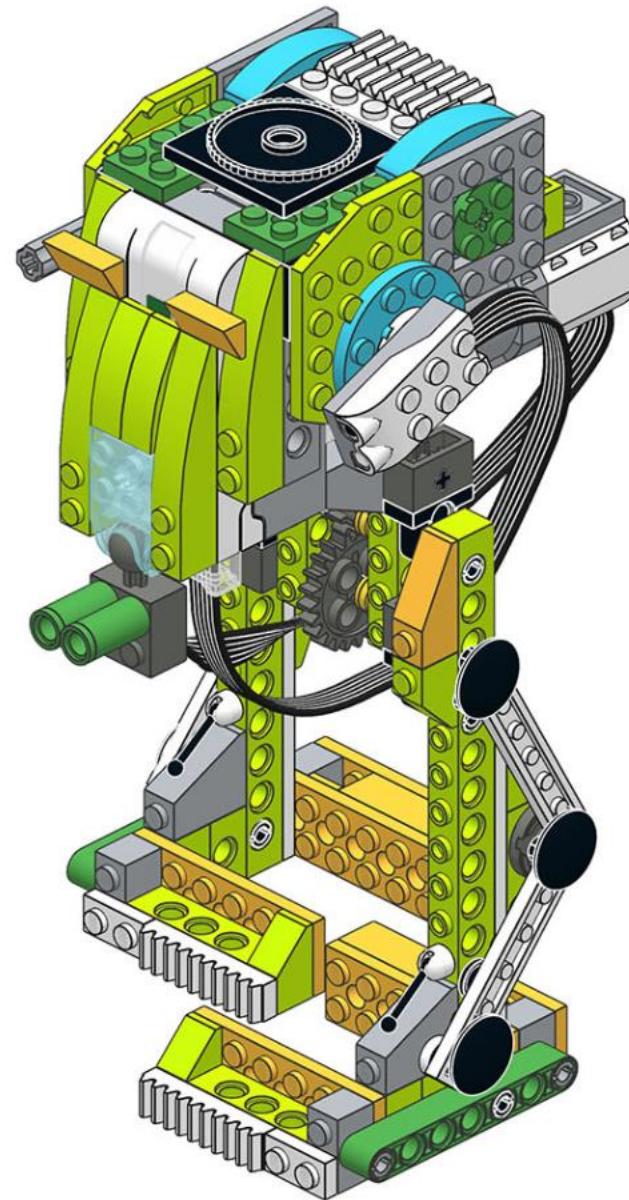
80



81



82





Проверьте!

Во время движения
робота кабели не
должны тереться





Задание 1

Проверьте работу механизма шагания. Запрограммируйте робота на движение вперед и убедитесь, что он может уверенно идти.





Задание 2

Проверьте показания датчика движения, выводя их на экран:





Задание 3

Запрограммируйте изменение цвета подсветки Смартхаба. Цвет должен соответствовать расстоянию, измеренному датчиком.





Задание 4

Запрограммируйте остановку робота после обнаружения препятствия.



roboriseit.com



00:10



Задание 4. Алгоритм

Программа должна работать по следующему алгоритму:





Задание 4. Программа

1

Включить мотор



Шаг:





Задание 4. Программа

1

Включить мотор

2

Ожидать увеличение
расстояния

3

Остановите
мотор

8

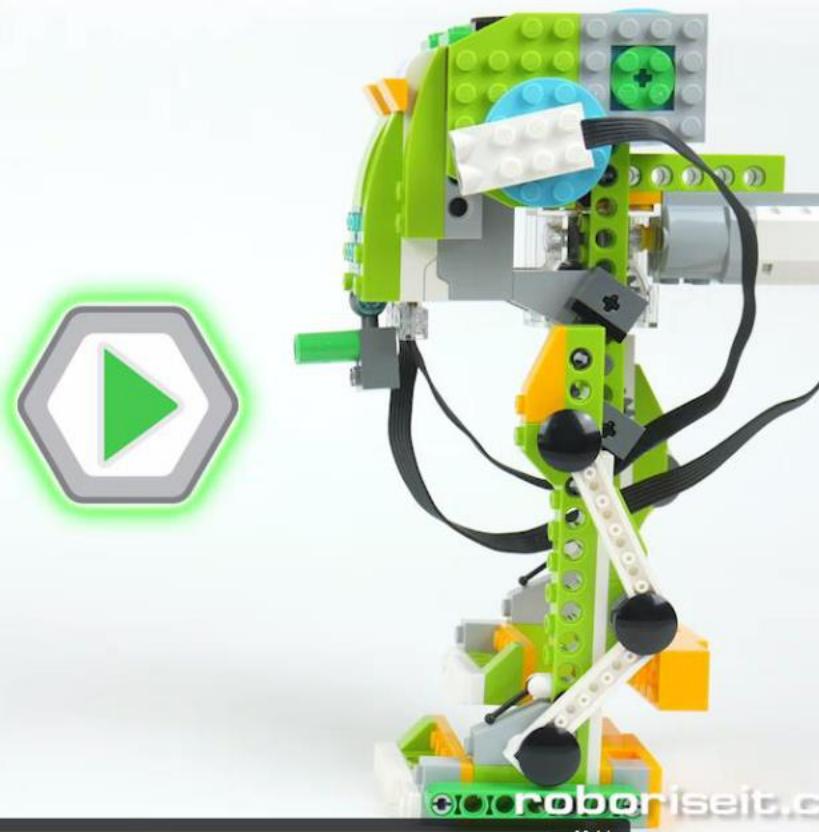
Шаг:





Задание 5

Запрограммируйте следующий режим работы робота. AT-ST должен идти, пока расстояние до препятствия не уменьшится. Когда расстояние до препятствия увеличится, робот должен продолжить движение.



00:14



Задание 5. Программа

1

Установи
скорость
мотора

2

Установи
направление
вращения

3

Ожидай
уменьшения
расстояния

4

Останови!

5

Ожидать
увеличения
расстояния

Шаг:





Задание 6 *

Улучшите программу, добавив цветовые оповещения о статусе робота.
Включите красный цвет, когда робот ходит в боевом режиме, и зеленый,
когда робот останавливается.



roboriseit.com



Задание 7 *

Механики AT-ST могут заниматься спортом, когда они не на задании. Запрограммируйте соревнования на скорость. AT-ST должен идти тем быстрее, чем громче болельщики поддерживают команду:



roboriseit.com



Вопрос

Какой программный блок работает после
увеличения расстояния до препятствия?



8





Задание

В битве на какой планете AT-ST сыграли главную роль?



Эндор

Хот

Татуин





Обсудите!

- ➡ Какие преимущества и недостатки имеют шагающие роботы?
- ➡ Сколько членов экипажа имеет AT-ST?
- ➡ Какие главные задачи выполняют такие машины?

