



Танк "Зашитник"

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION



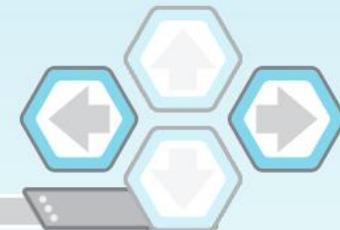
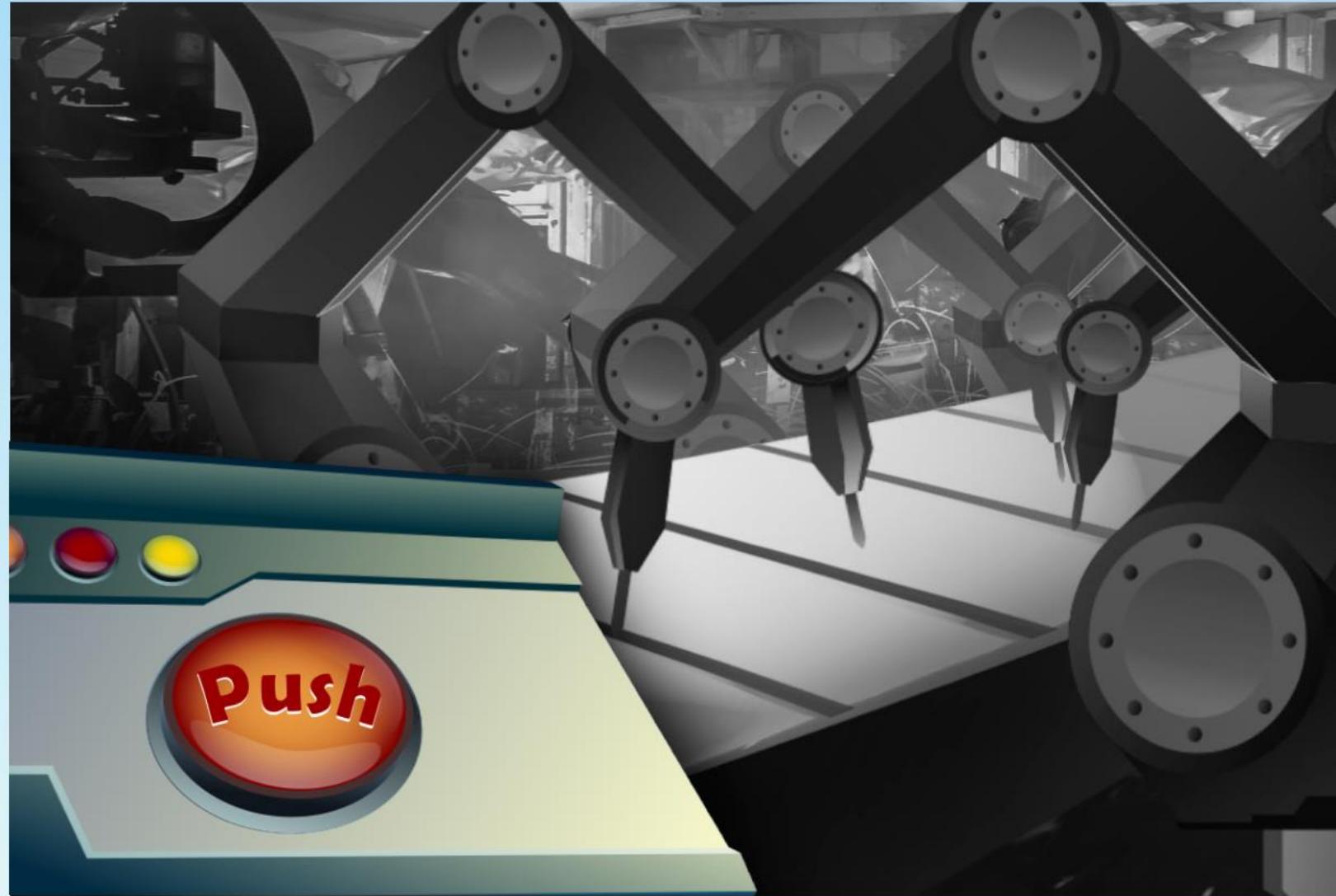
Defender





Новый день на фабрике роботов

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION





Новый день на фабрике роботов

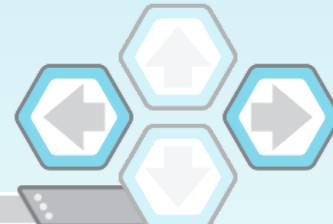
ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION



Приветствую!



Меня зовут генерал Роджер. Мы начинаем обновление наших сил обороны. Для спасения солдат нам нужен роботизированный танк. Он должен иметь возможность работать без людей внутри, на дистанционном управлении. Также он должен иметь хорошую броню для спасательных операций в опасных зонах.





ЗАДАНИЕ



Задание

- ▷ разработать роботизированный танк

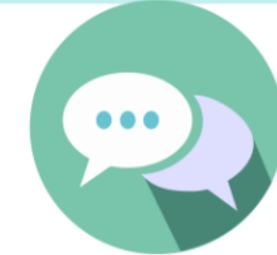


Особенности конструкции

- ▷ должен иметь возможность работать на дистанционном управлении в беспилотных миссиях
- ▷ должен сохранять солдат в спасательных операциях

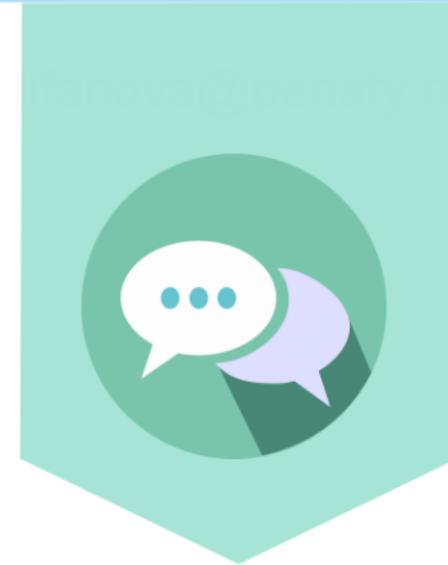


Эскиз



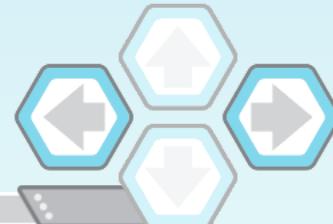


Обсуждение задания



**Почему странам нужна армия, даже если они не
планируют начинать войну?**

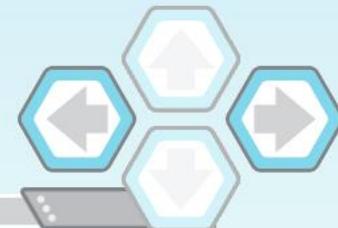
**Какое оборудование используется для спасения
солдат?**





Защита границ

История человечества показывает, что армия нужна не только для начала войн, но и для защиты. «Если вы хотите мира, готовьтесь к войне», - говорится в латинской поговорке.





Первые танки

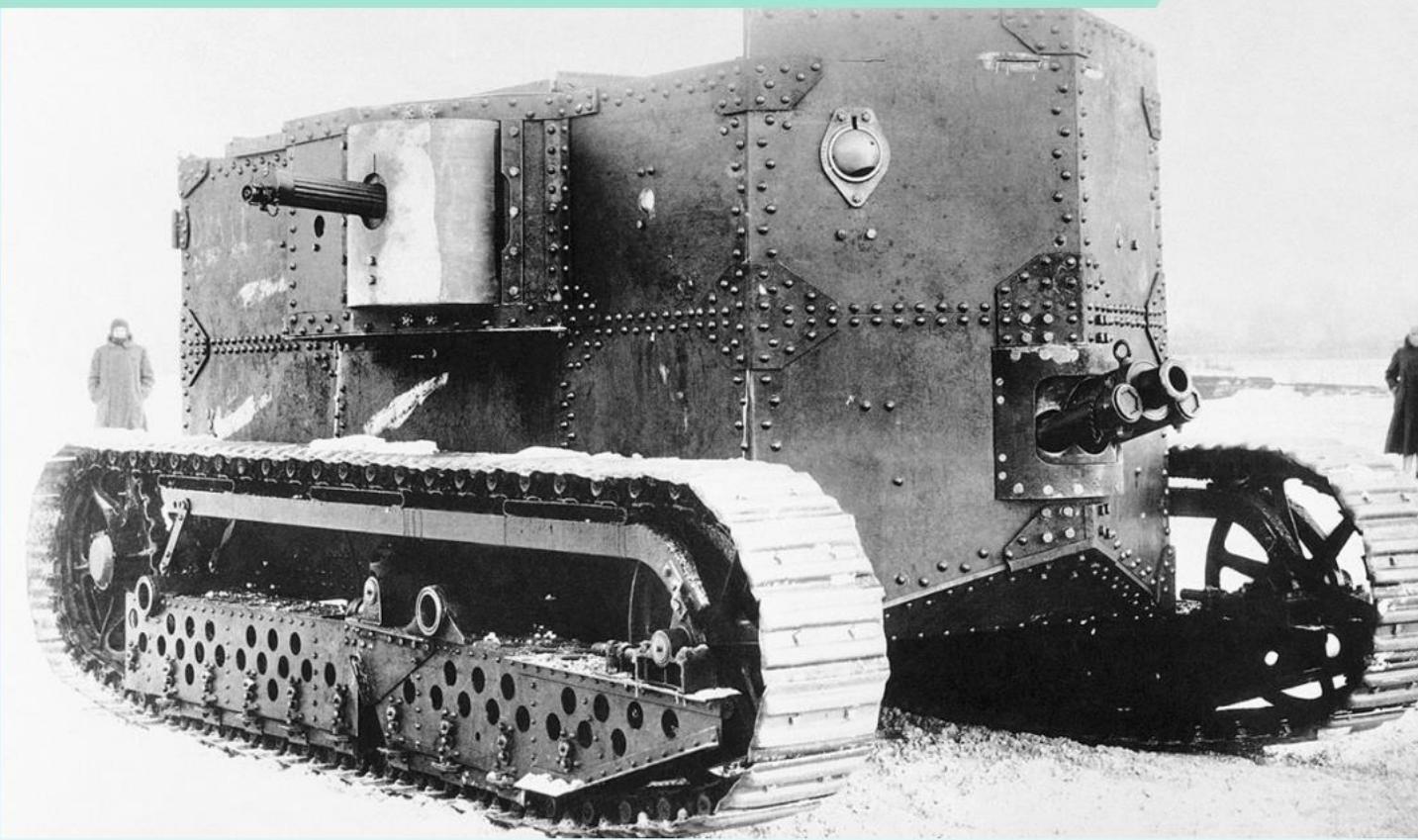
Первые танки были созданы в начале прошлого века. Для этого были изменены и использованы технологии для создания тракторов и автомобилей.





Первые танки

Чтобы повысить способность пересекать местность, дизайнеры создавали различные типы подвесок. Это привело к тому, что стали разрабатываться новые методы обработки металлов и появились новые материалы.





От Леонардо до ОБТ

На некоторых рисунках Леонардо конца 15 века, описывается «танк». Развитие современной доктрины танков приводит к созданию основного боевого танка (ОБТ) общего назначения.



Танк Леонардо, 15 век



Британский Марк 4, 1916-1917 гг.



Советский средний танк Т-34, 1940-1958 гг.



Немецкий Леопард 2, с 1979 г.



Средний танк США, М4 (Шерман), 1942-1945 гг.



Бронированные машины

Современные бронированные машины безопасны, технологичны и имеют очень широкий спектр применений:

- ◆ Сохранение жизни военнослужащих благодаря бронированному кузову.
- ◆ Участие в спасательных операциях благодаря высокой проходимости.
- ◆ Перевозки и другие операции в агрессивной окружающей среде (как рядом с Фукусимой или Чернобыльской АЭС).
- ◆ Строительство (с использованием специального дополнительного оборудования)





Бронированные машины

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION





Основные части танка

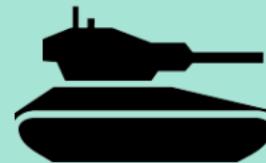
Большинство бронированных машин имеет множество особенностей, которые делают их одними из самых технологичных машин. Посмотрите на современный танк:





Функции робота

Чтобы выполнить заказ, нам нужно создать робота, который:



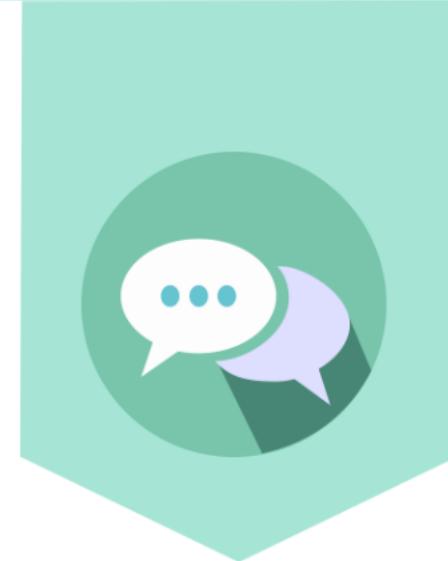
должен спасать солдат в
спасательных операциях используя
броню



должен иметь возможность работать
на дистанционном управление в
беспилотных миссиях



Обсуждение задания



Какие функции робота могут быть
автоматизированы с использованием данных
датчиков и программирования?



Датчик движения

Датчик движения определяет расстояние до объектов впереди.



Датчик излучает инфракрасный свет (например, как пульт дистанционного управления телевизором) и измеряет количество возвращаемого света. Если возвращается много света, объект находится поблизости. Если возвращается только небольшое количество, объект находится дальше.





Датчик движения

Вы можете запрограммировать реакцию робота на следующие события:

уменьшение расстояния между
датчиком и объектом



увеличение расстояния между
датчиком и объектом



любое изменение в расстоянии
между датчиком и объектом





Датчик движения

Мы используем датчик движения для управления скоростью робота:

- ▶ Робот сможет обнаруживать препятствия и останавливаться.
- ▶ Робот сможет ехать следом за ближайшим роботом в колонне танков (как при помощи круиз-контроля).





Встречайте Защитника!

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION

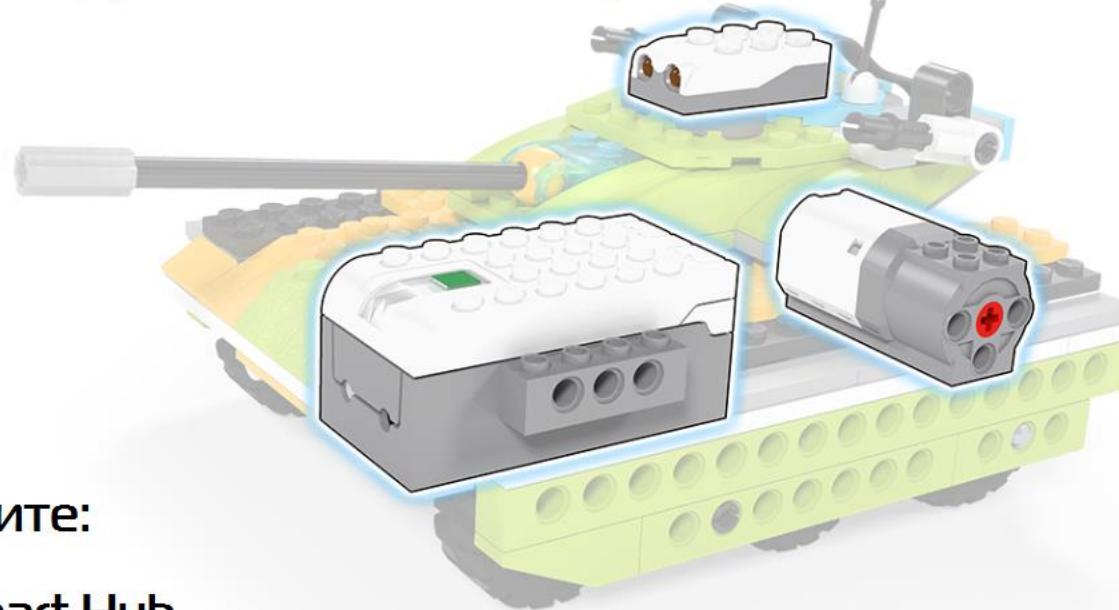
Это роботизированный беспилотный танк для операций по обороне и спасению.





Особенности конструкции

Зашитник имеет один мотор и один датчик движения, которые подключены к Smart Hub. Датчик движения позволяет обнаруживать объекты перед роботом.



Найдите:

- ▶ Smart Hub
- ▶ Датчик движения
- ▶ Мотор



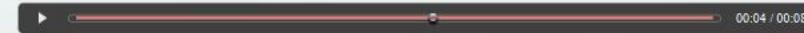


Особенности конструкции

Робот имеет подвеску на четырех передних колесах. Это позволяет роботу преодолевать некоторые препятствия на дороге.



roboriseit.com





Особенности конструкции

Передние четыре колеса робота имеют подвеску. Задние приводные колеса не имеют подвески.



Найдите:

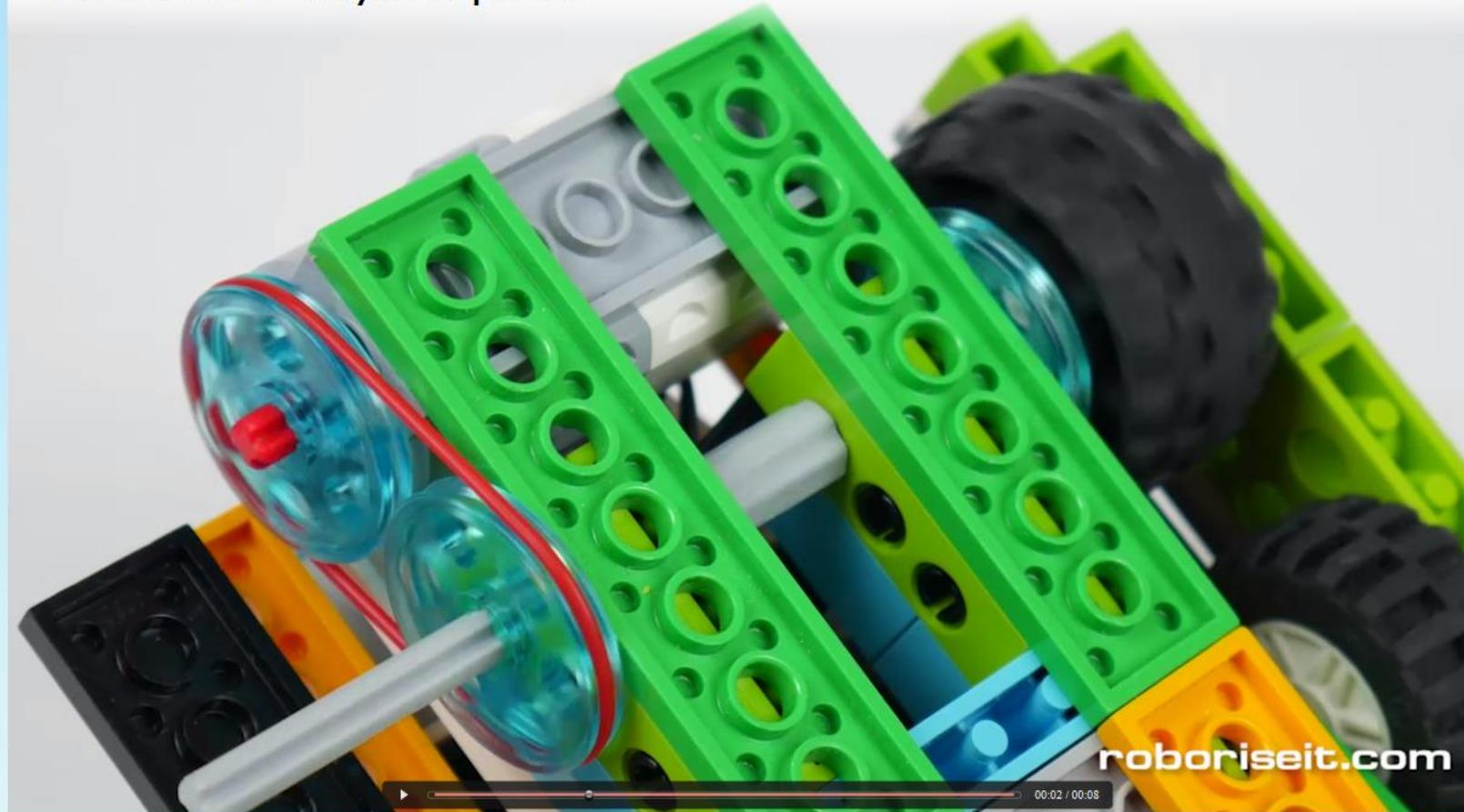
- ▶ подвеску передних колес
- ▶ ведущие колеса и трансмиссию





Особенности конструкции

В трансмиссии робота используется ременная передача. Благодаря использованию шкивов с одинаковым диаметром, мотор и ведущие колеса имеют одинаковую скорость.

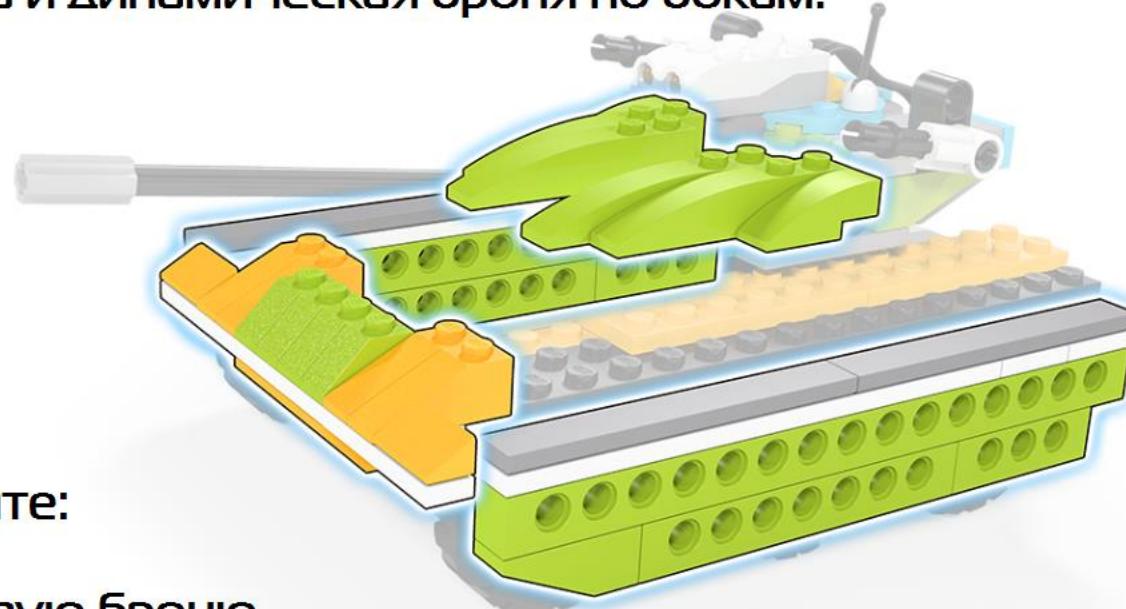


roboriseit.com



Особенности конструкции

Очень важной частью танка является броня. У Защитника есть много бронированных деталей: на башне, на передней части робота и динамическая броня по бокам.



Найдите:

- ➡ Лобовую броню
- ➡ Динамическую броню
- ➡ Броню башни



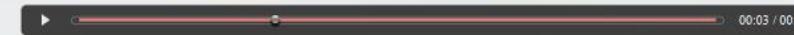


Особенности конструкции

У робота есть подвижная башня, пушка и некоторое дополнительное оборудование.



roboriseit.com

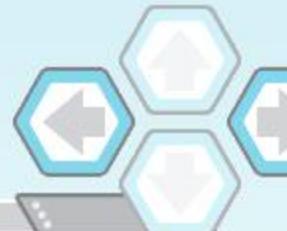


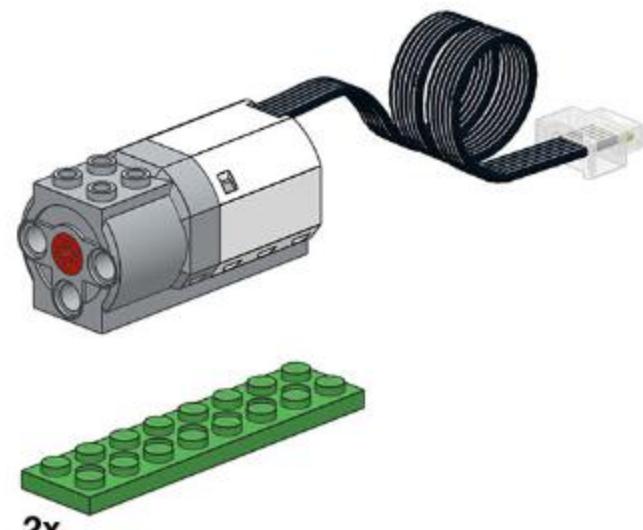


Постройте робота!

ROBORISE-IT

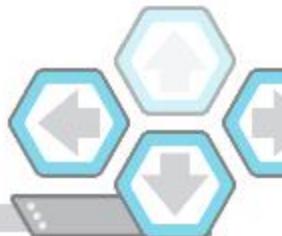
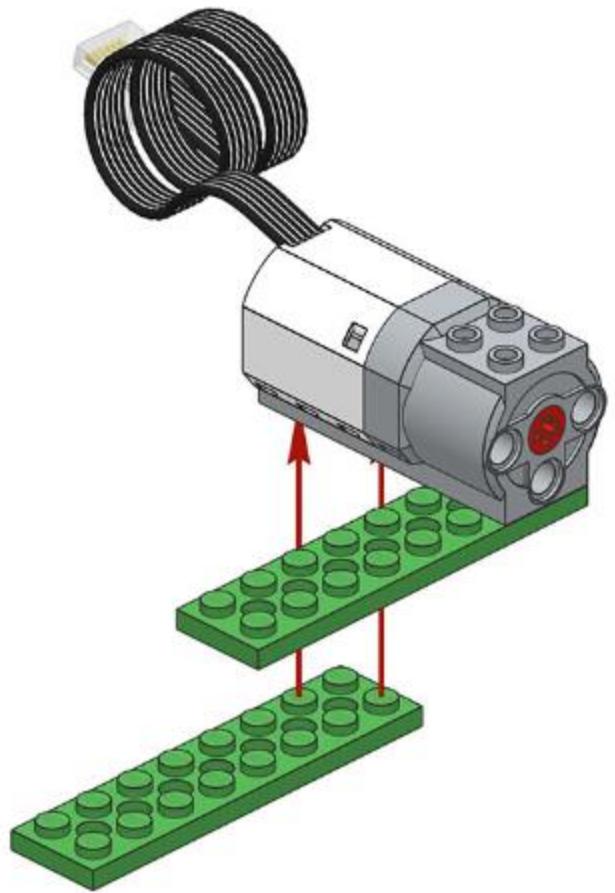
ROBOTIC EDUCATION





2x

1



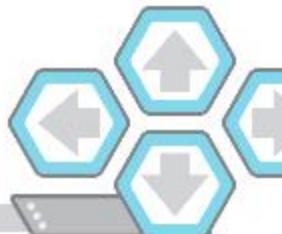
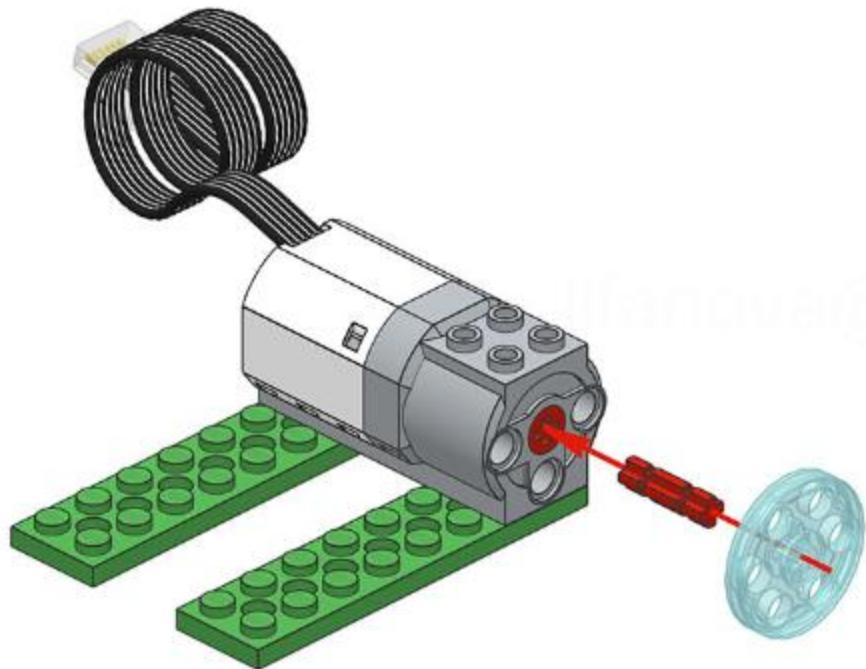


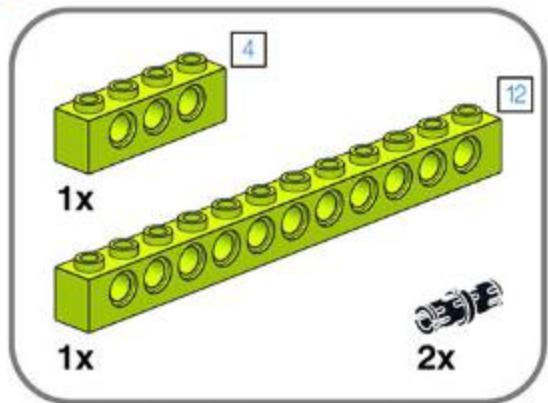
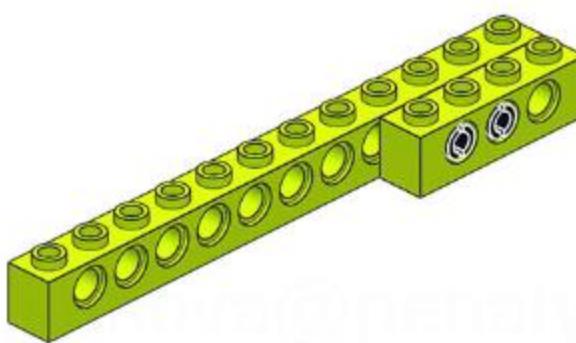
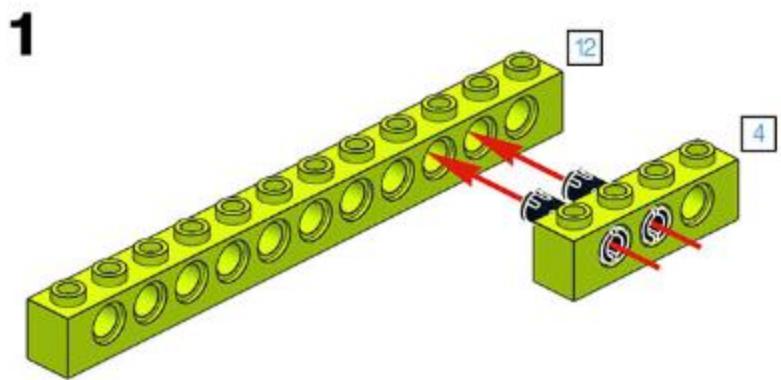
1x



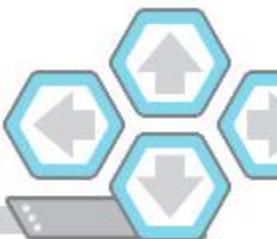
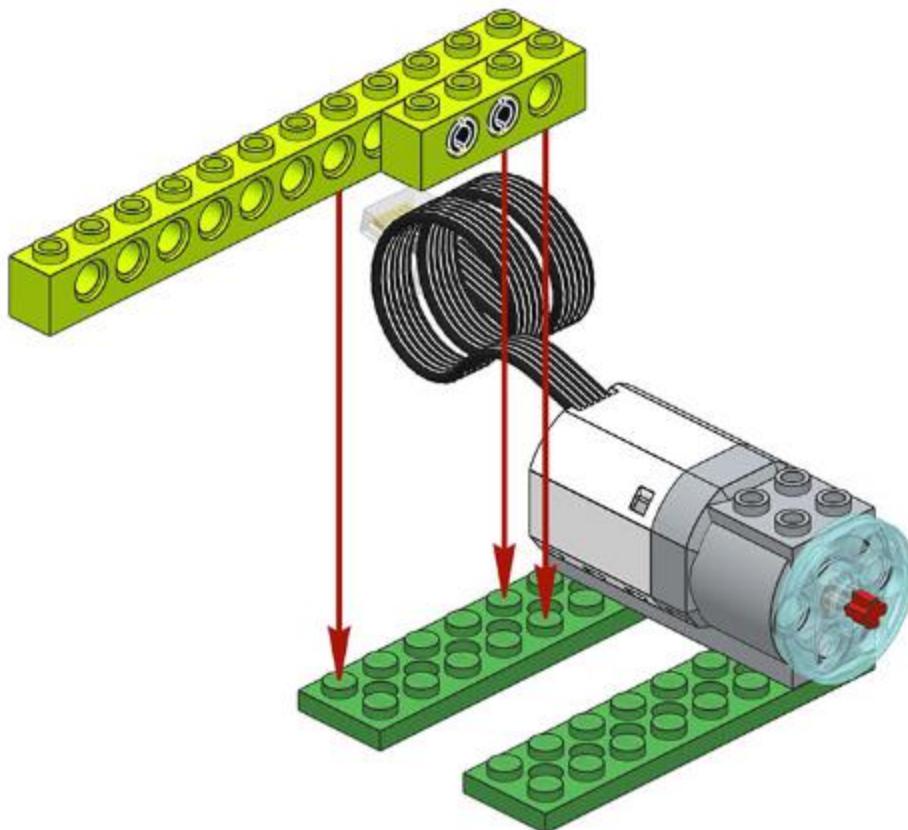
1x

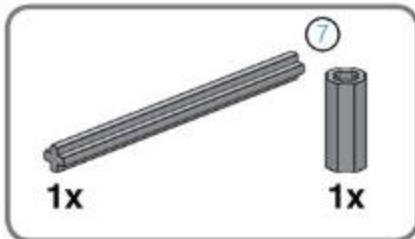
2



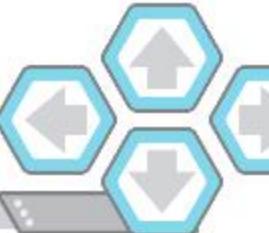
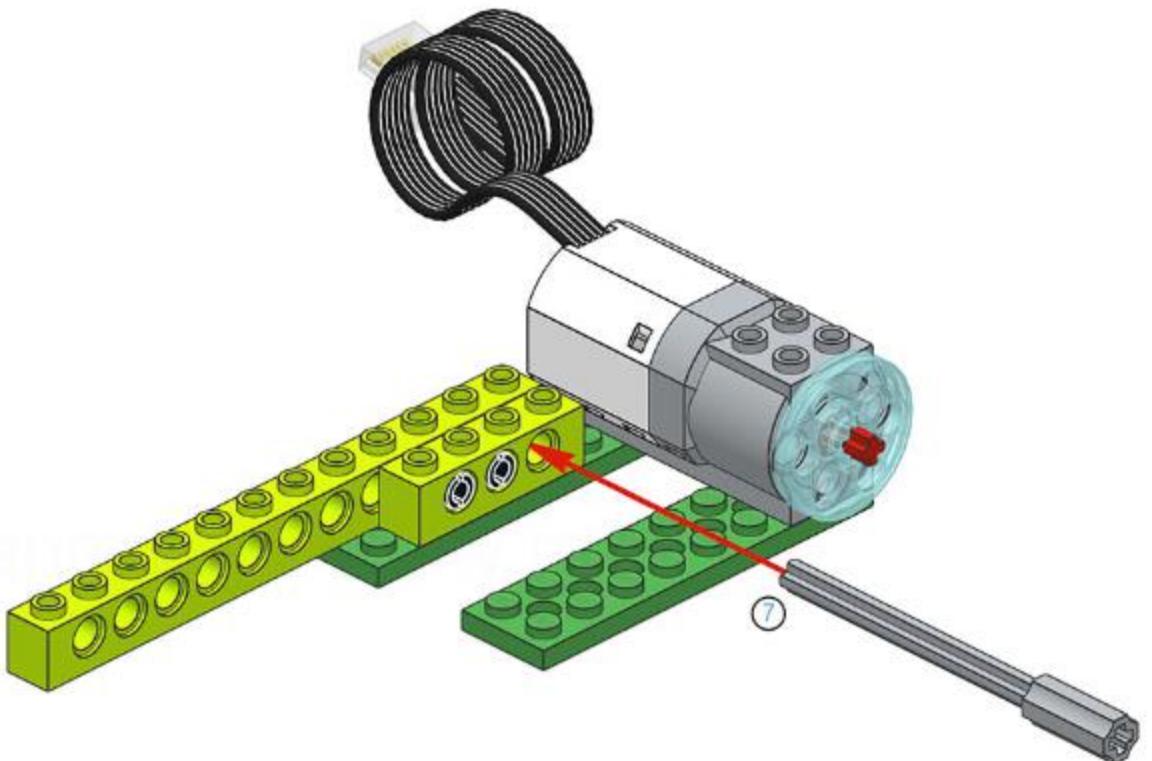
**2**

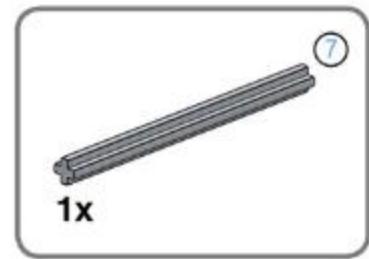
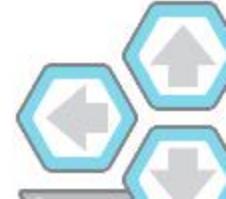
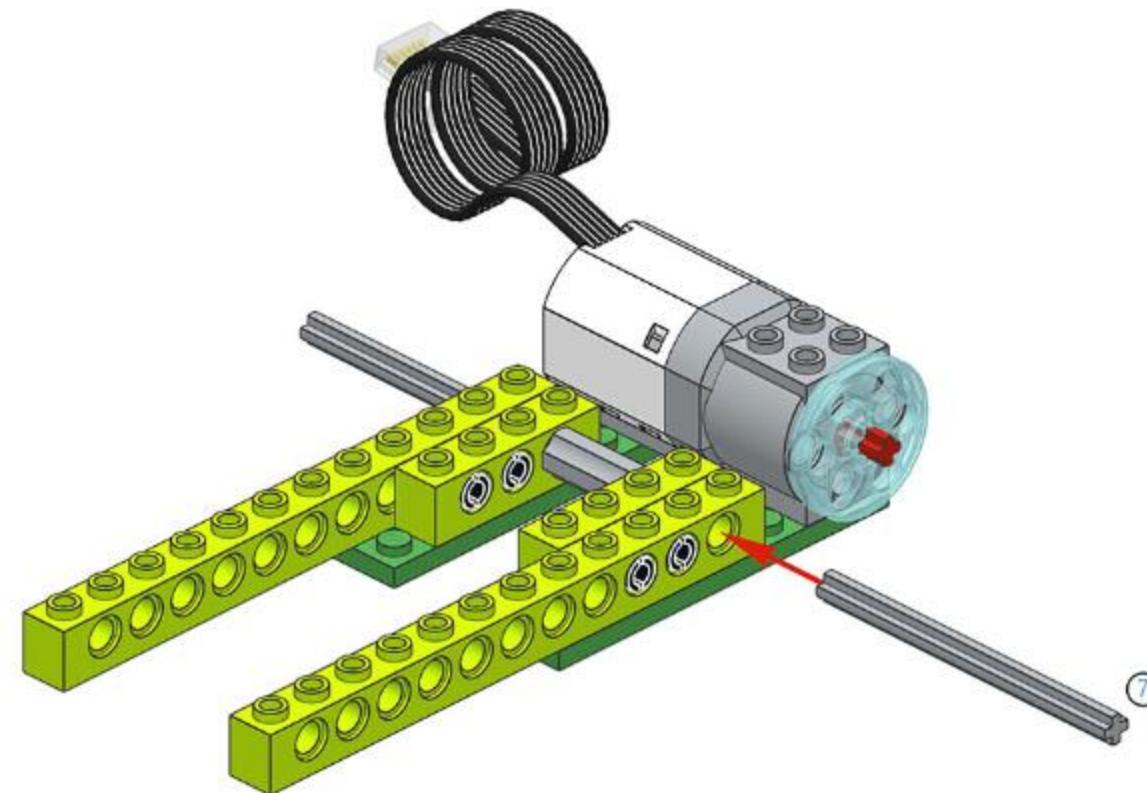
4

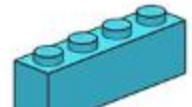




5

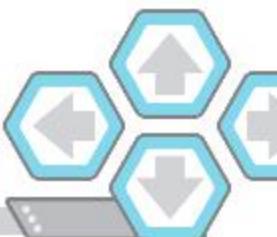
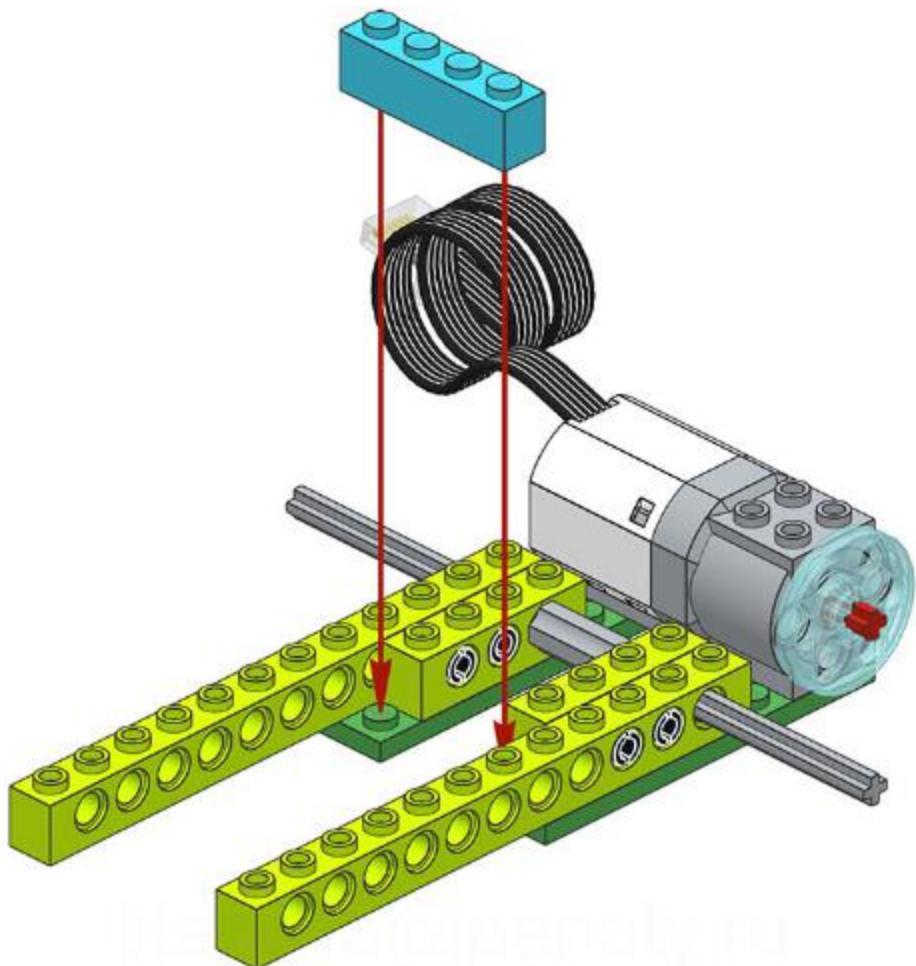


**8**



1x

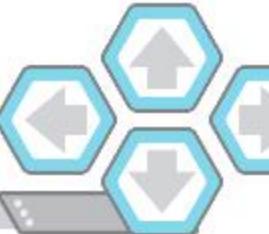
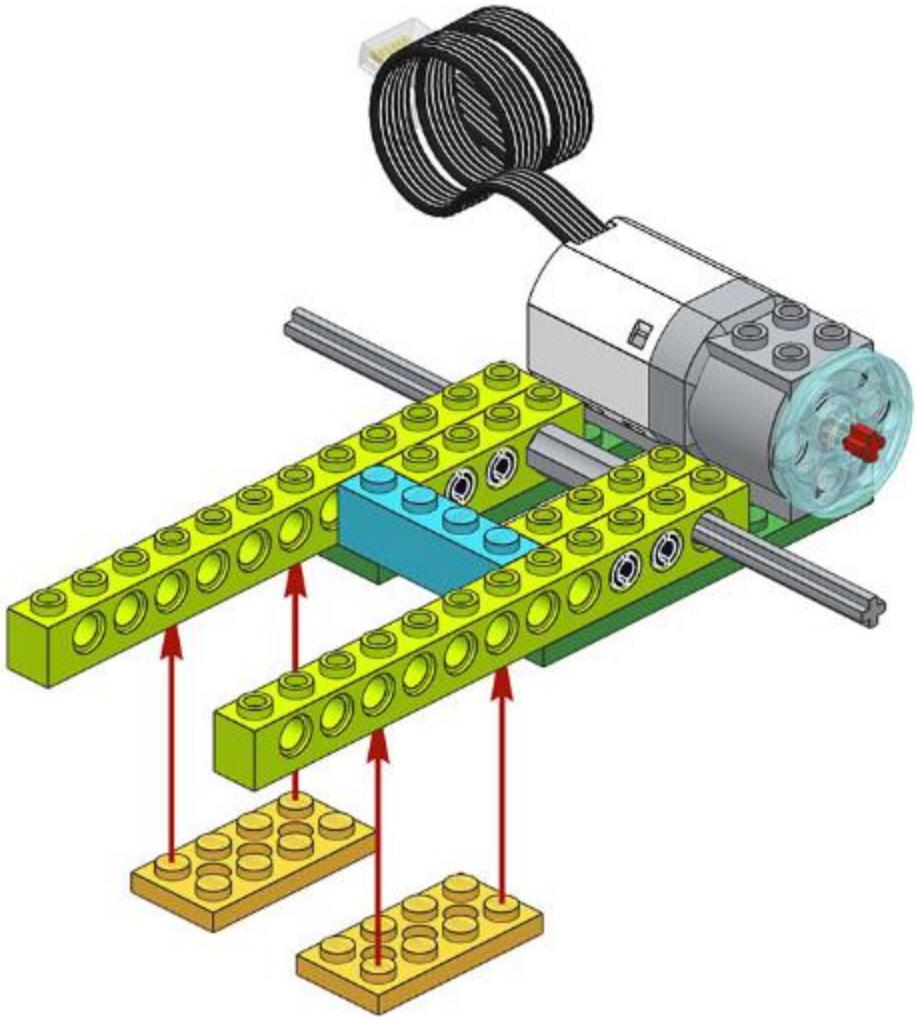
9

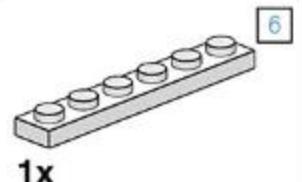




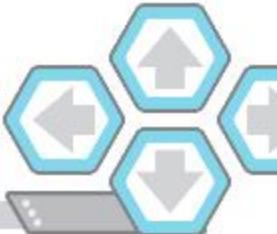
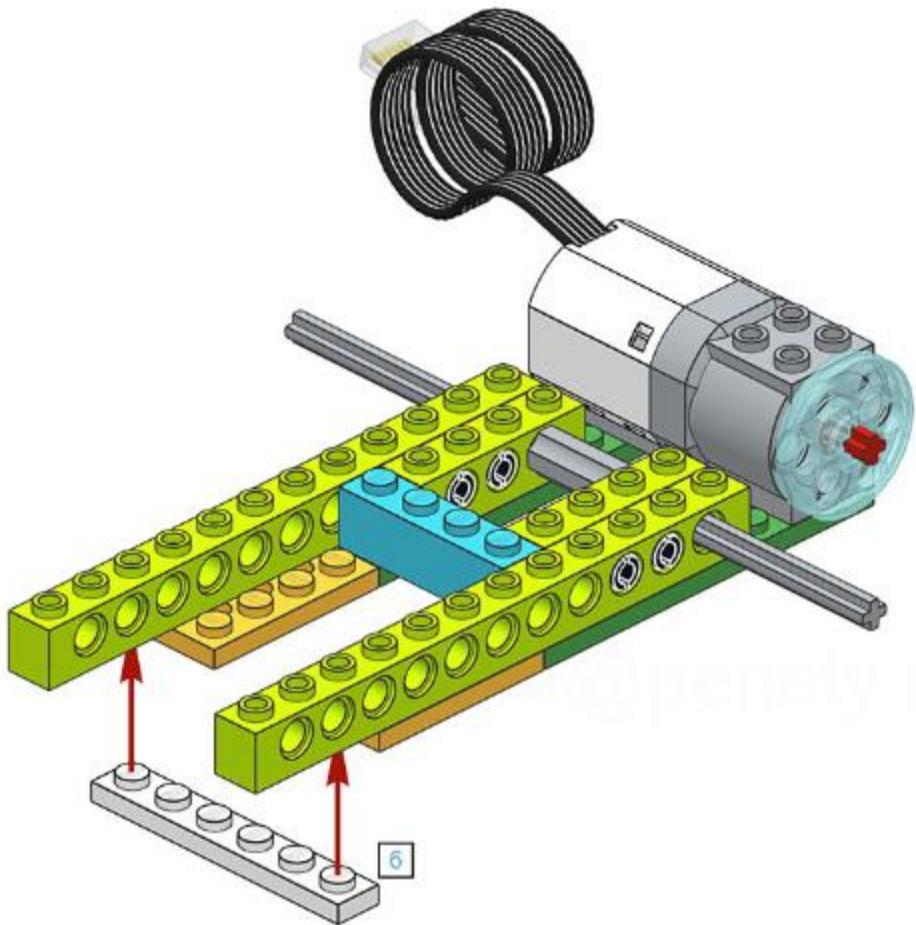
2x

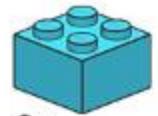
10





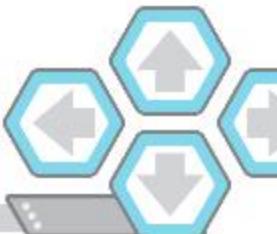
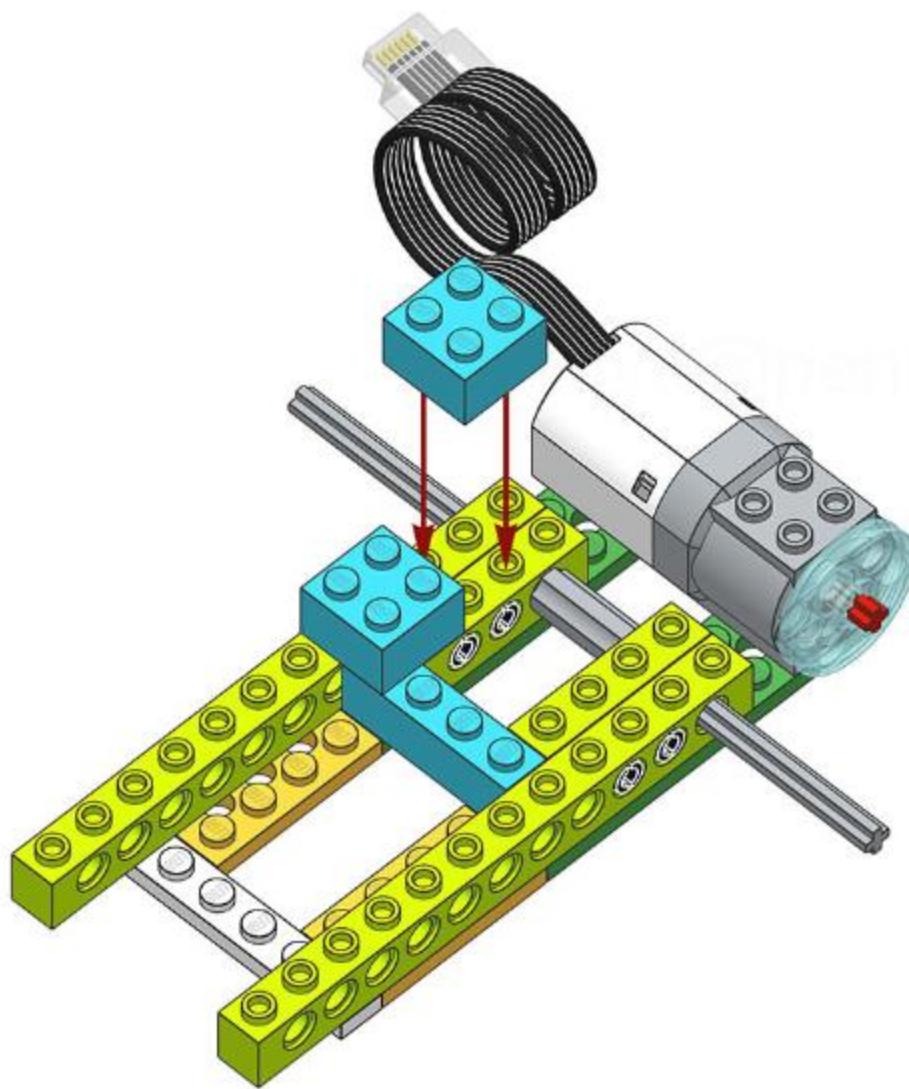
11

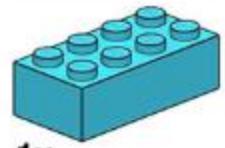




2x

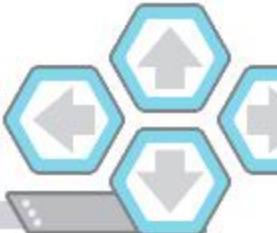
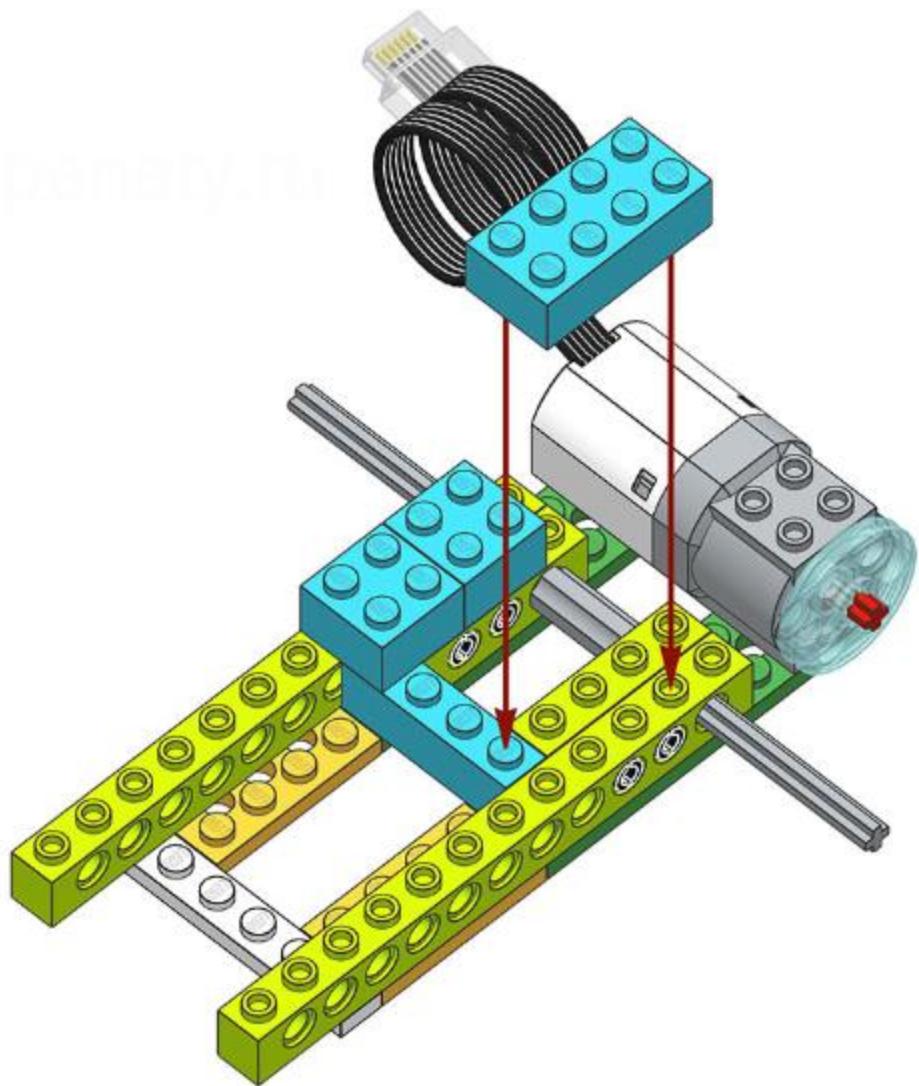
12





1x

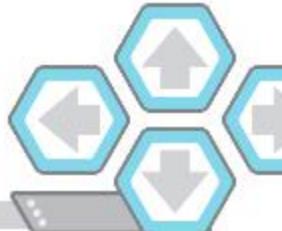
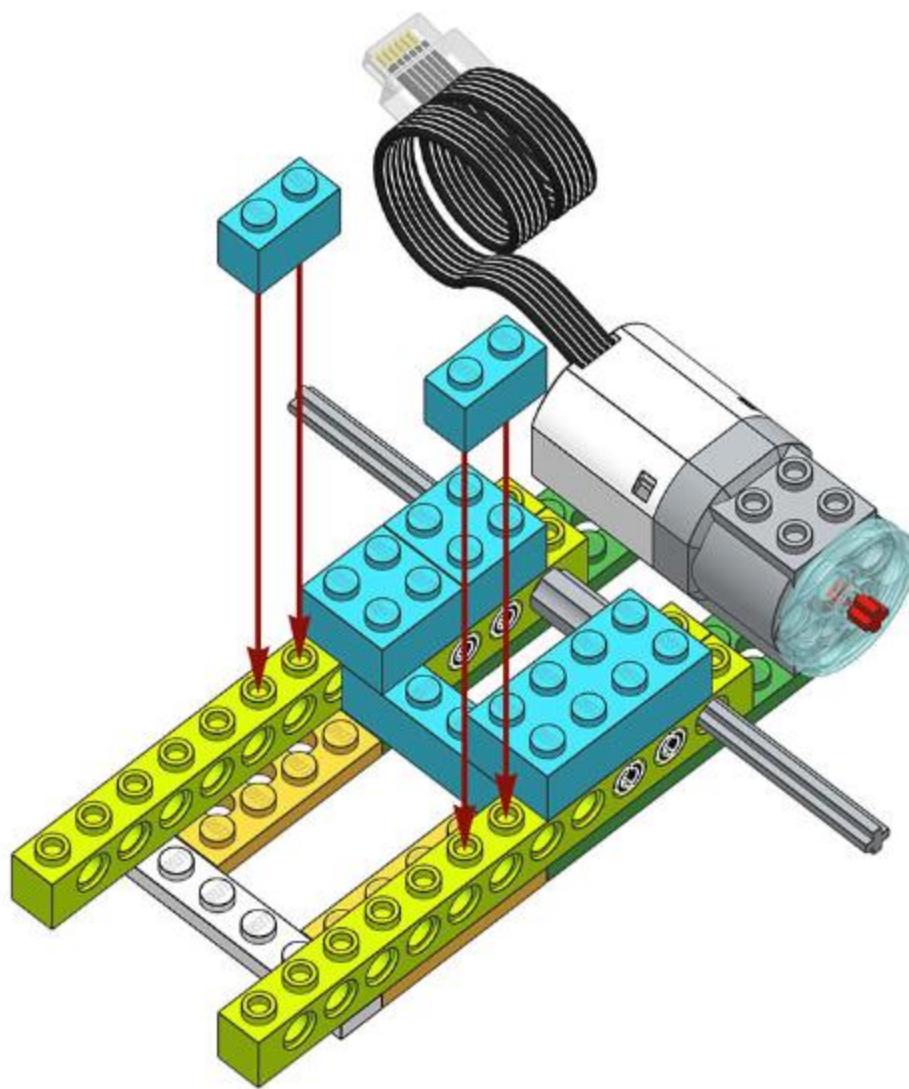
13

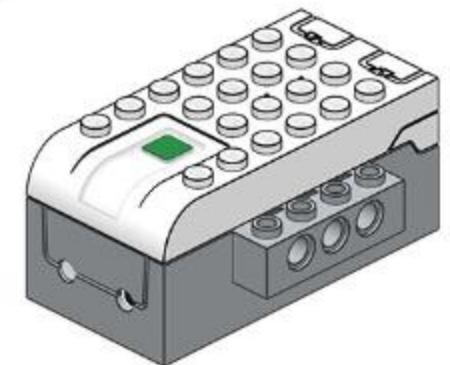




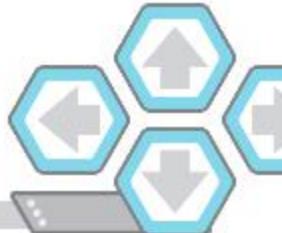
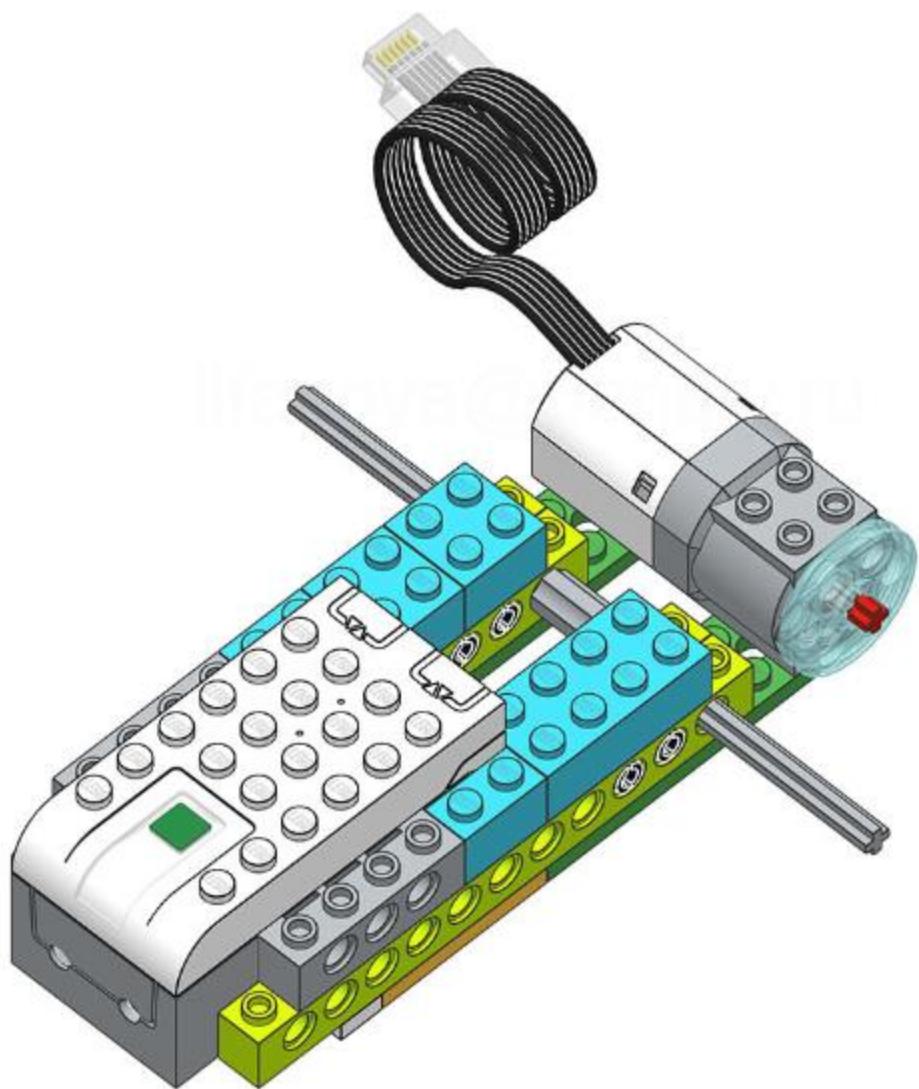
2x

14





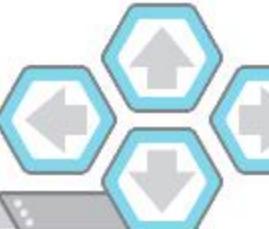
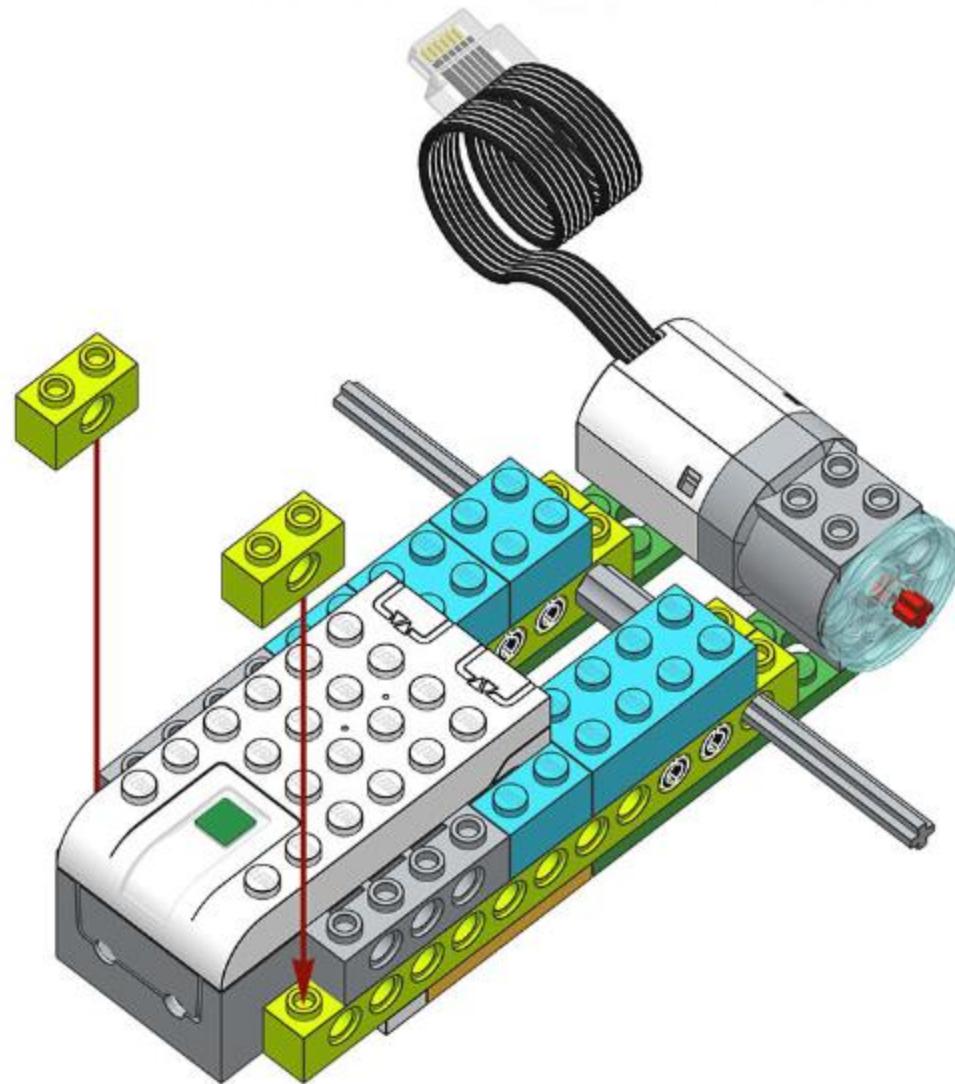
15

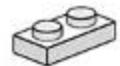




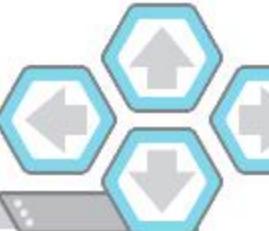
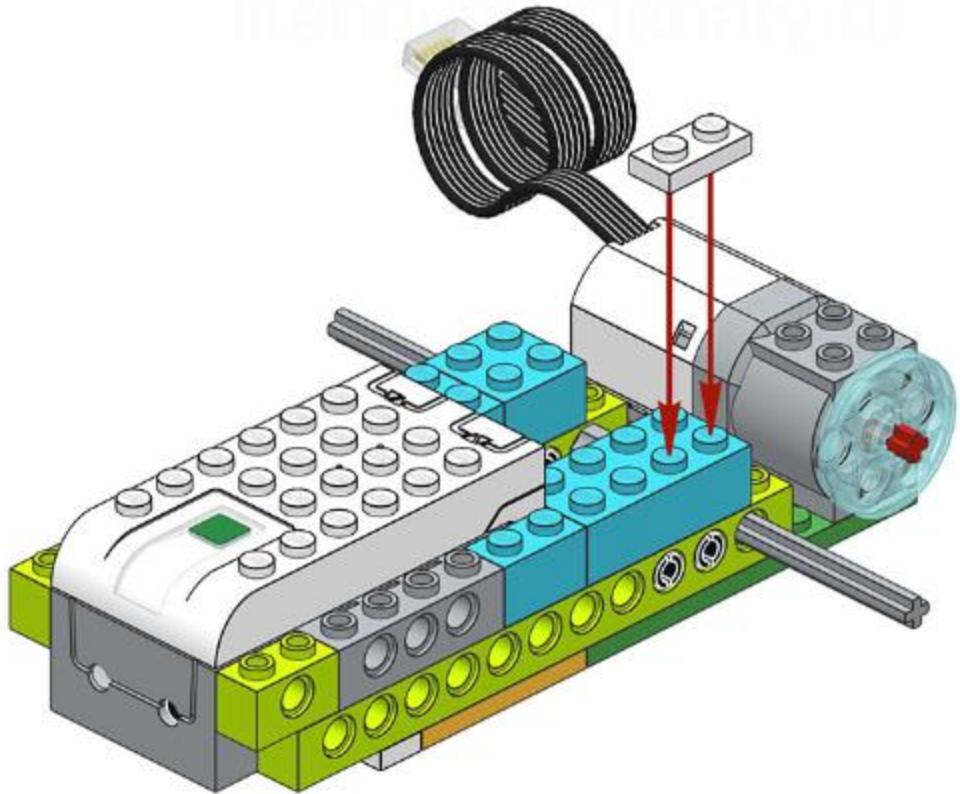
2x

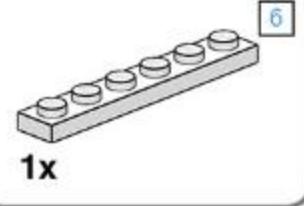
16



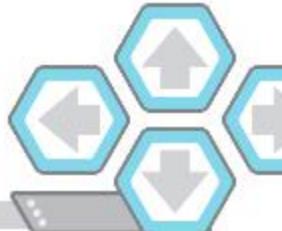
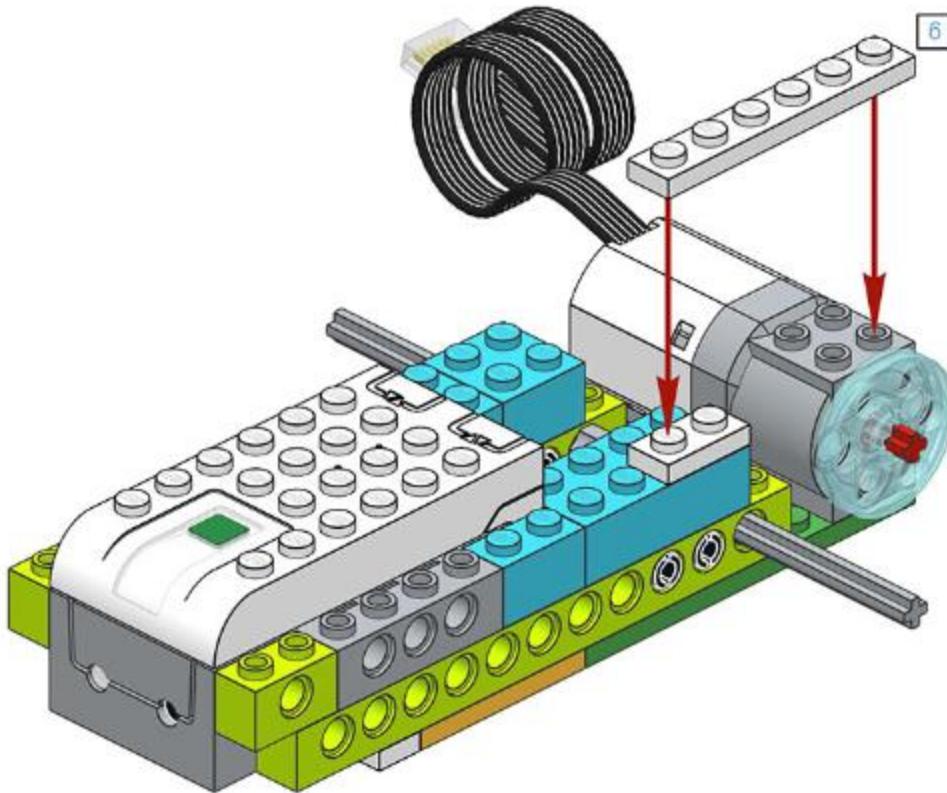


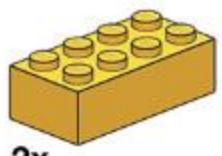
17



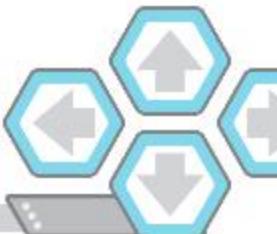
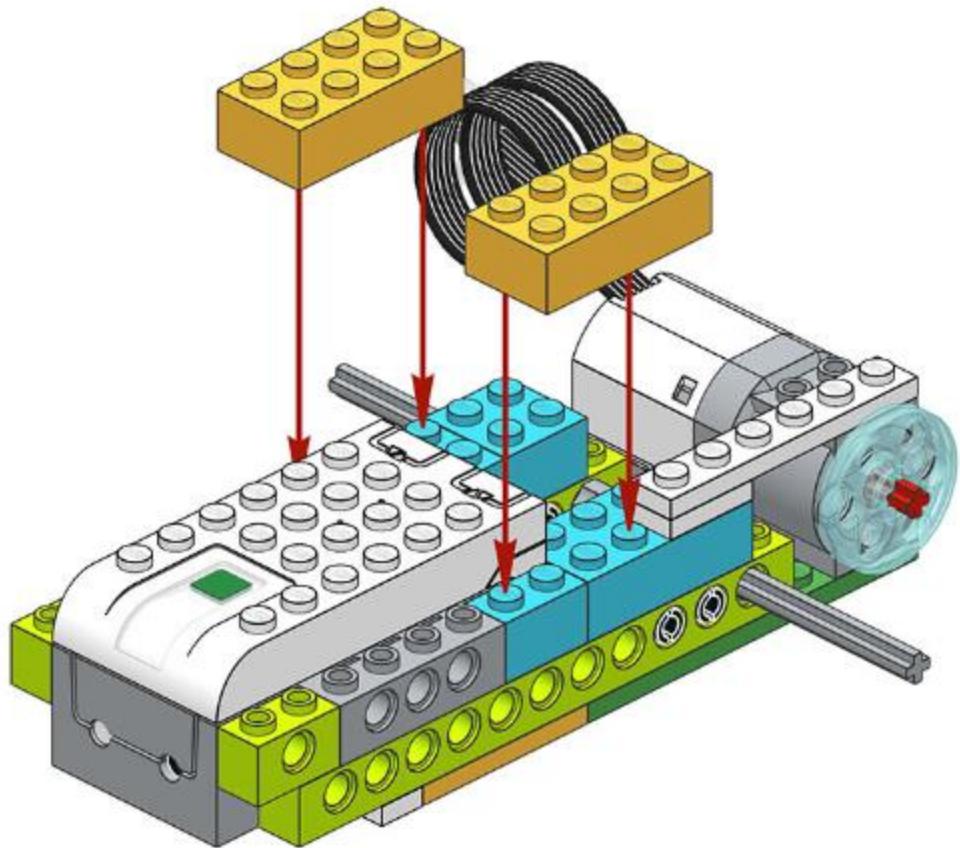


18





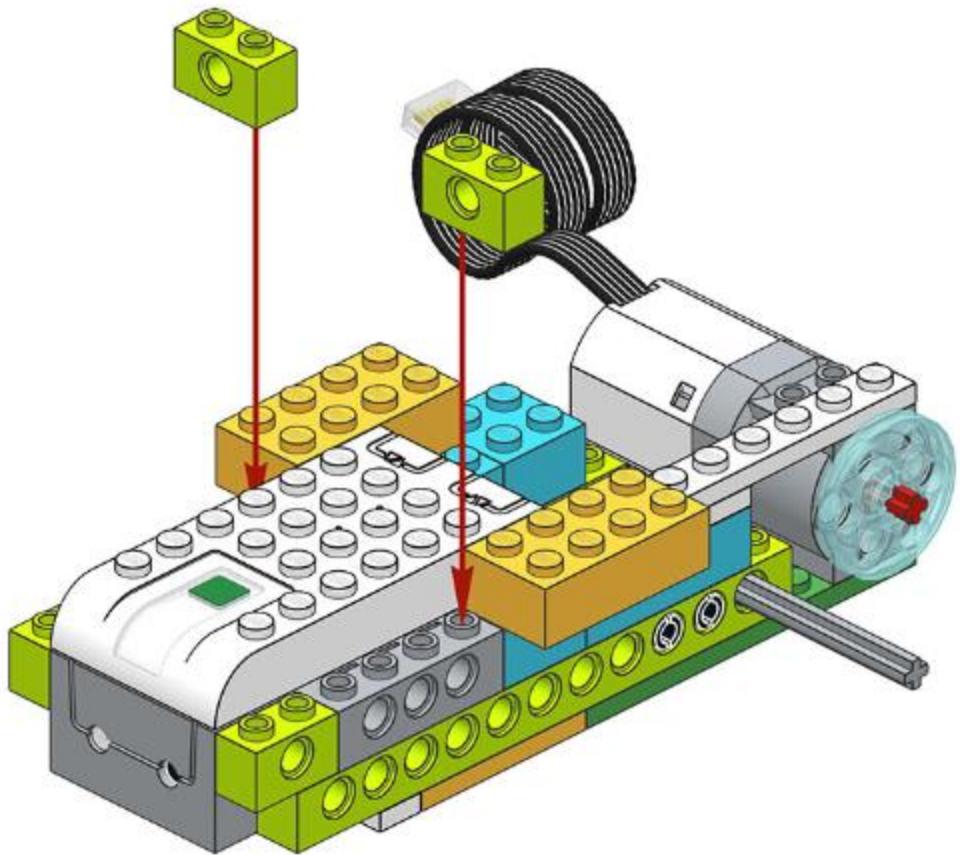
19

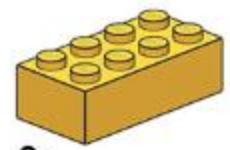




2x

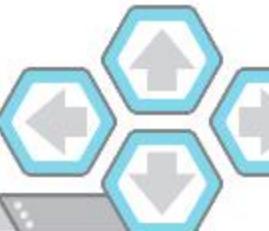
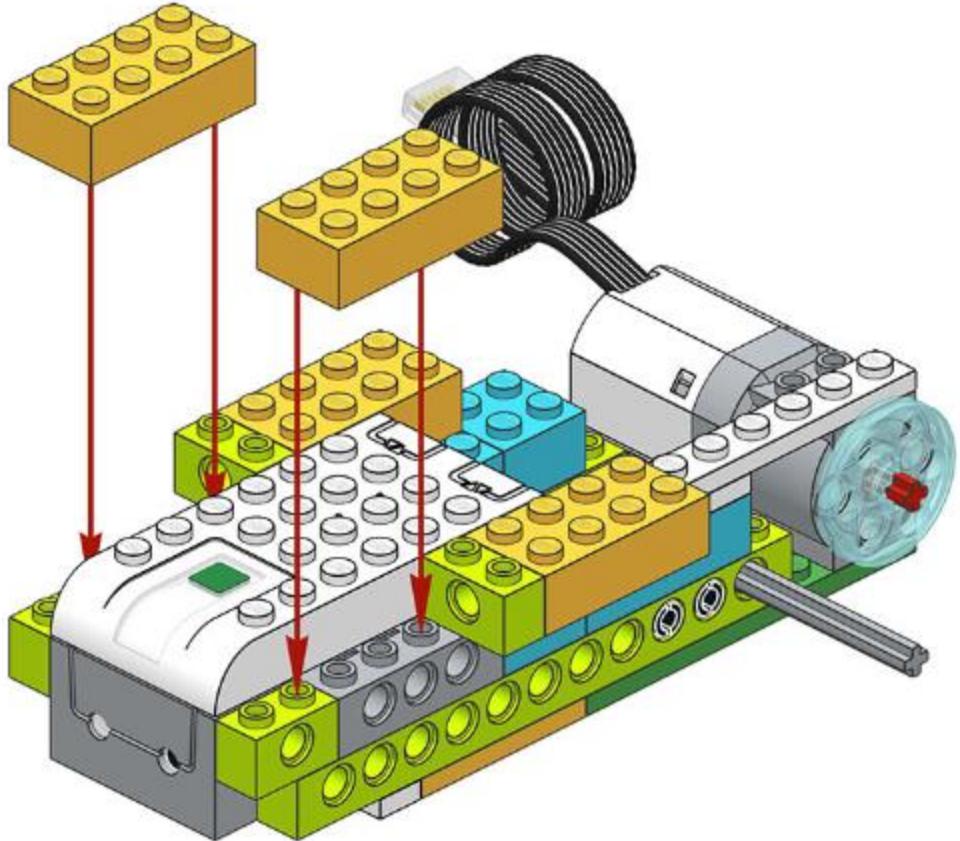
20





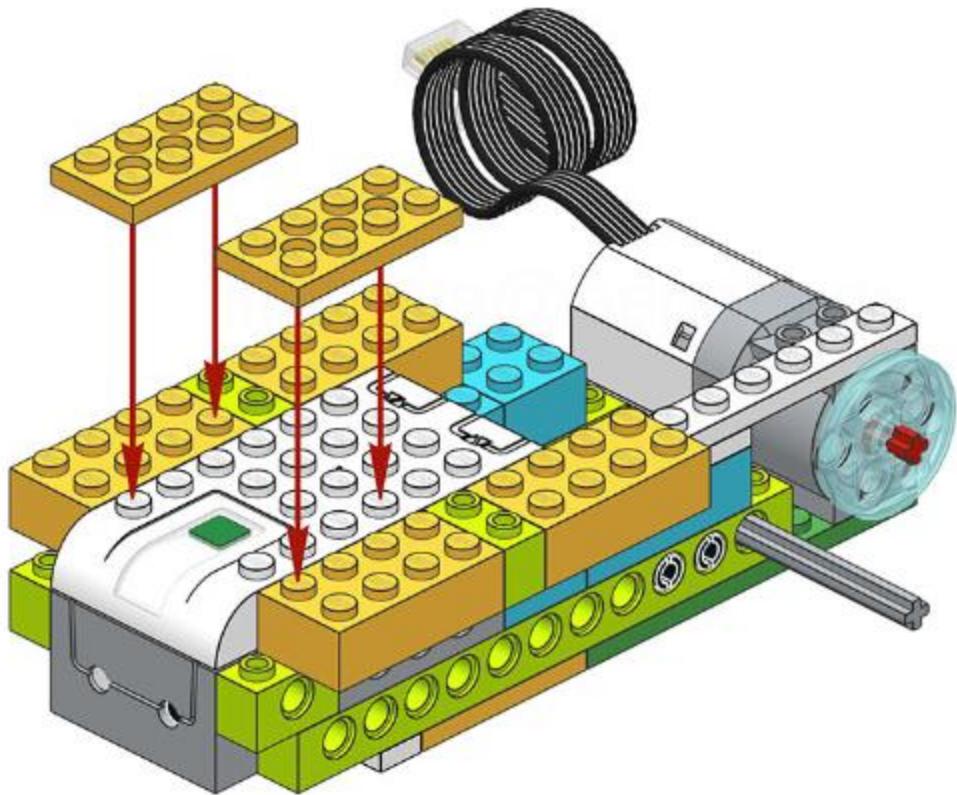
2x

21

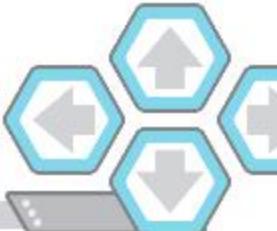
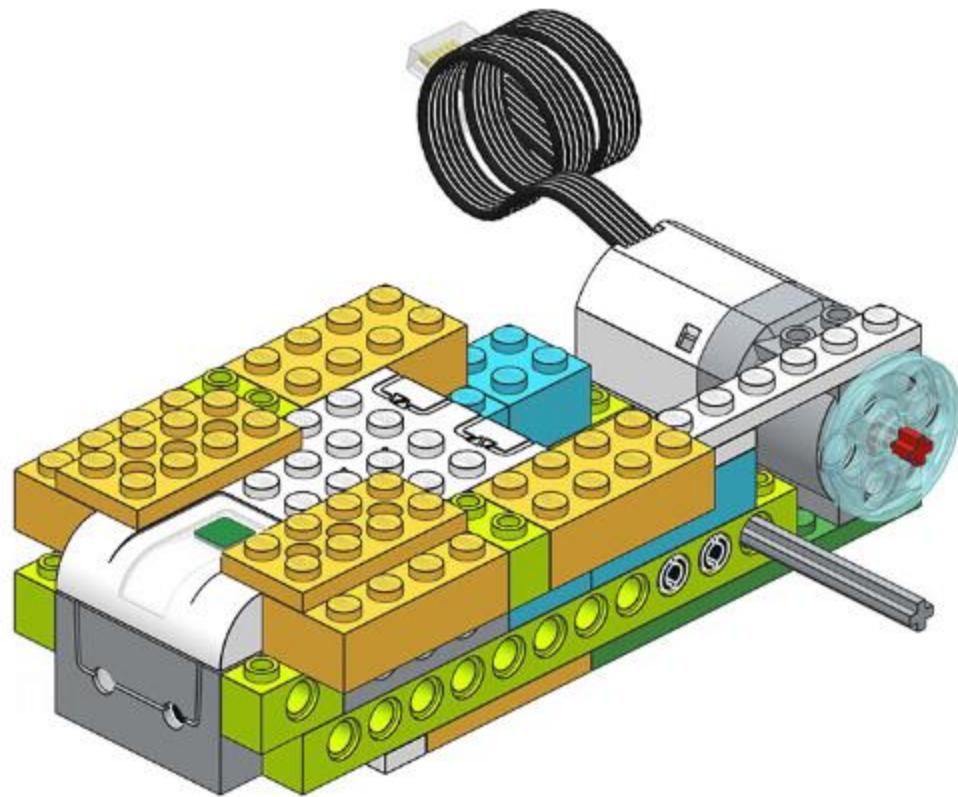


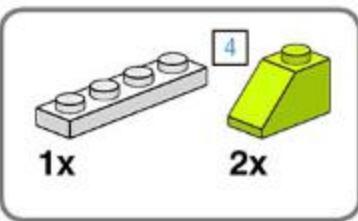
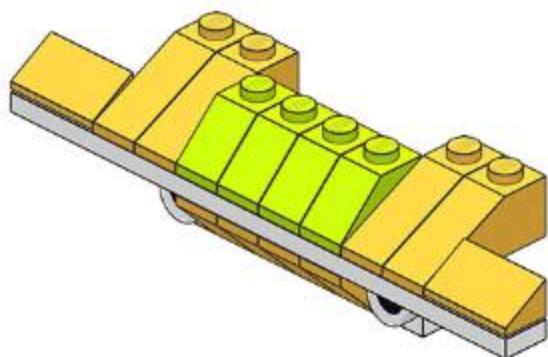


22

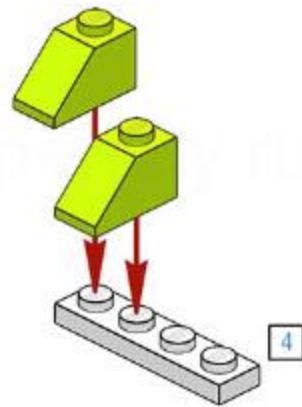


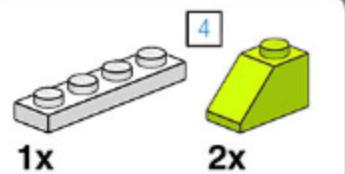
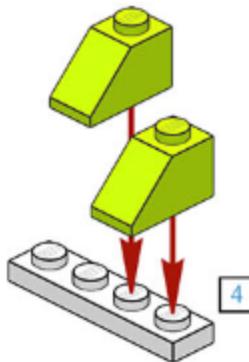
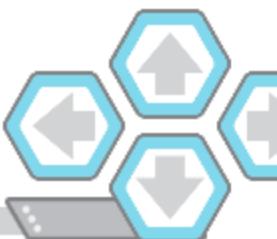
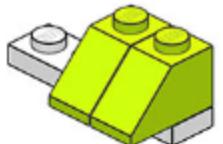
23

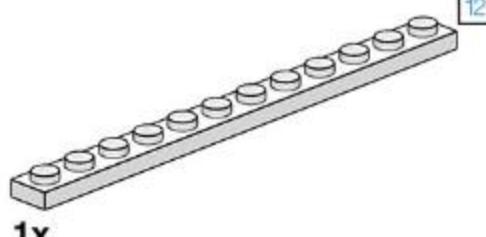




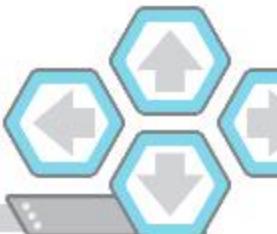
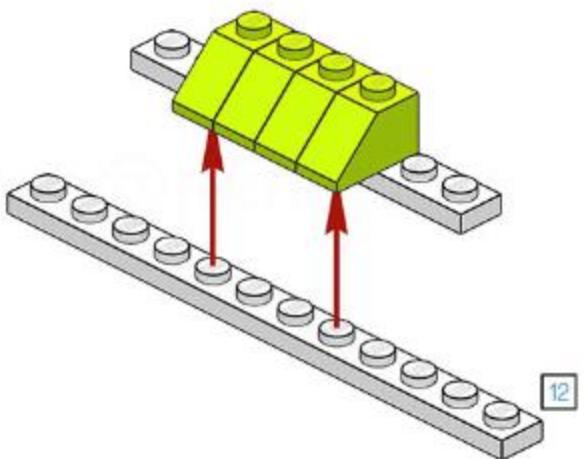
24



**1****2**



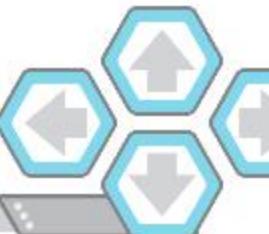
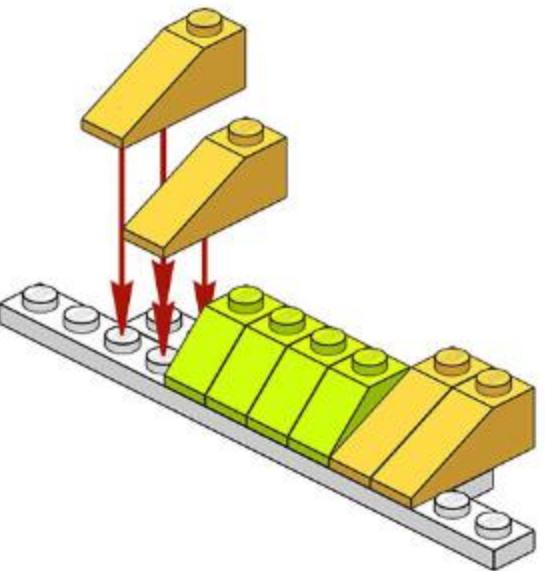
26





4x

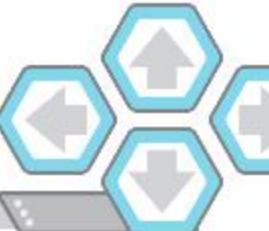
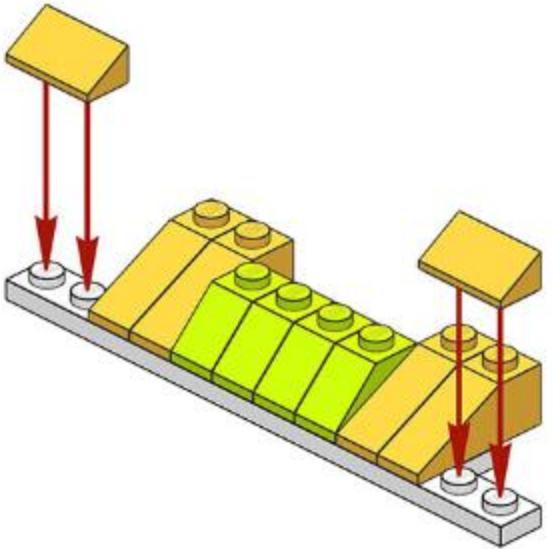
27





2x

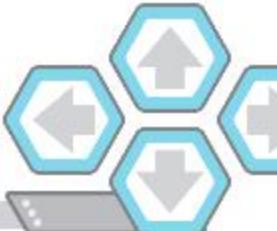
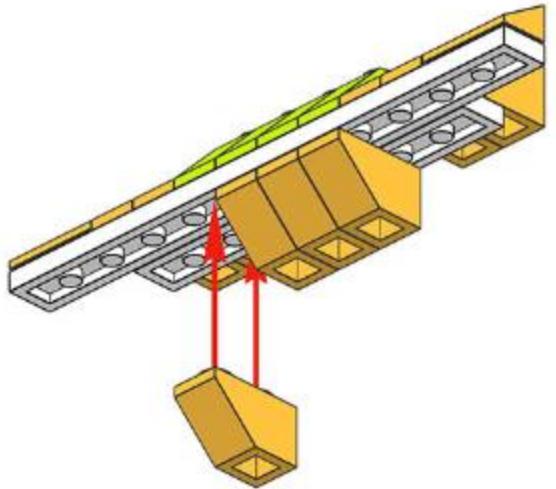
28

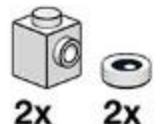




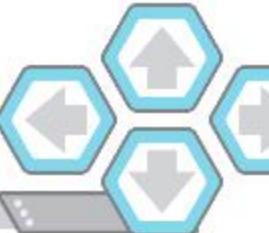
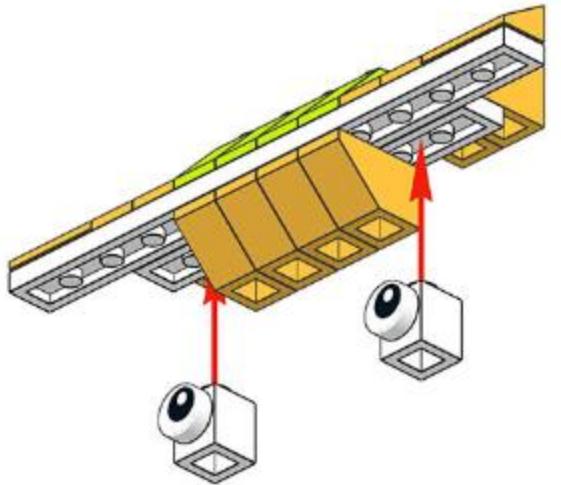
4x

29

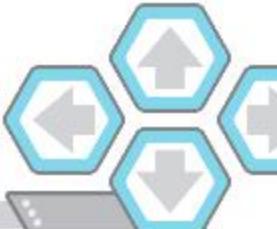
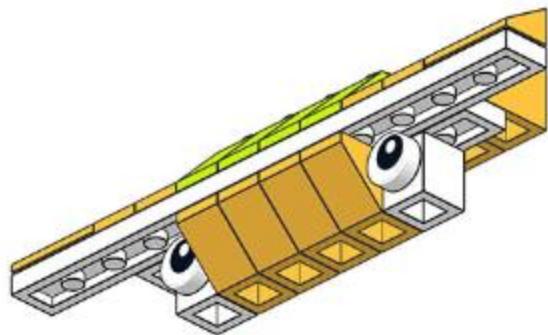




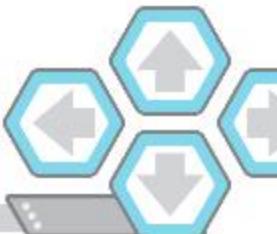
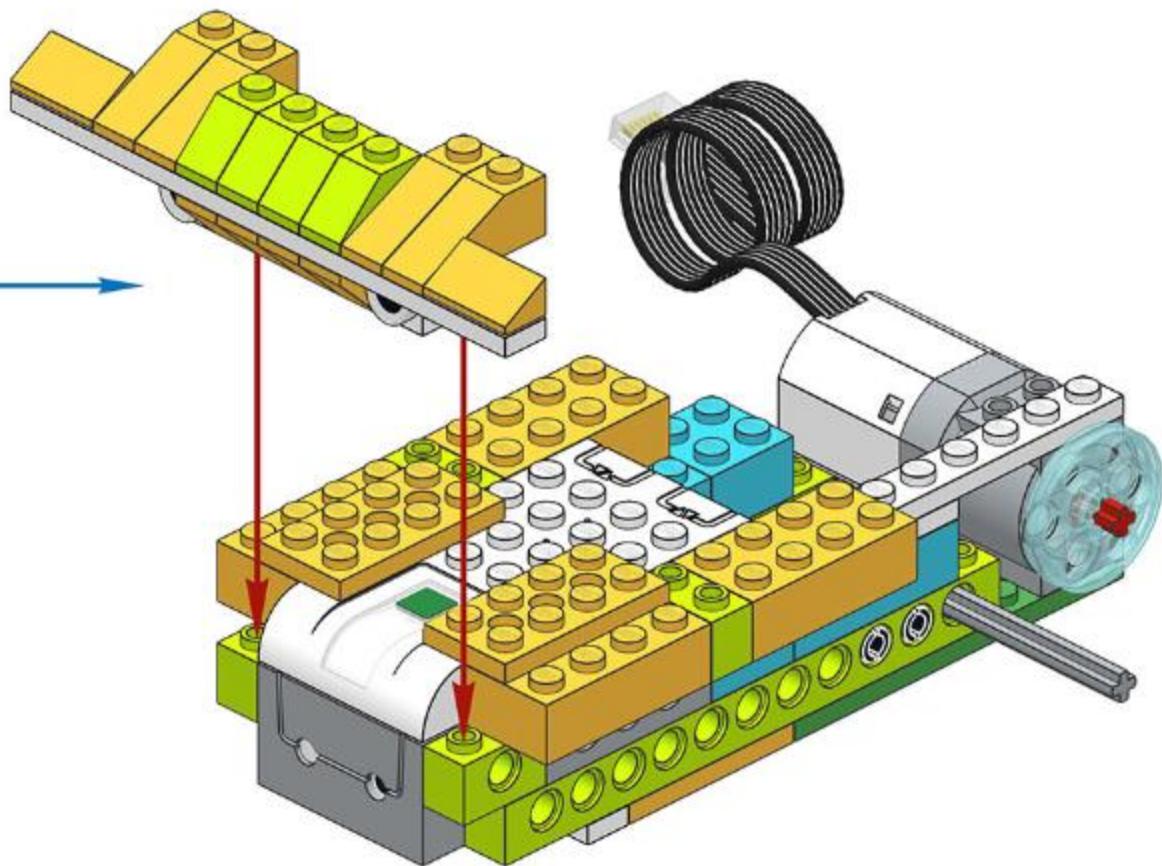
30



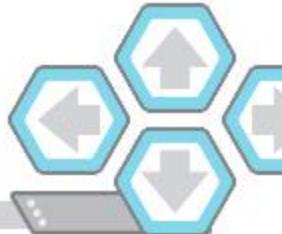
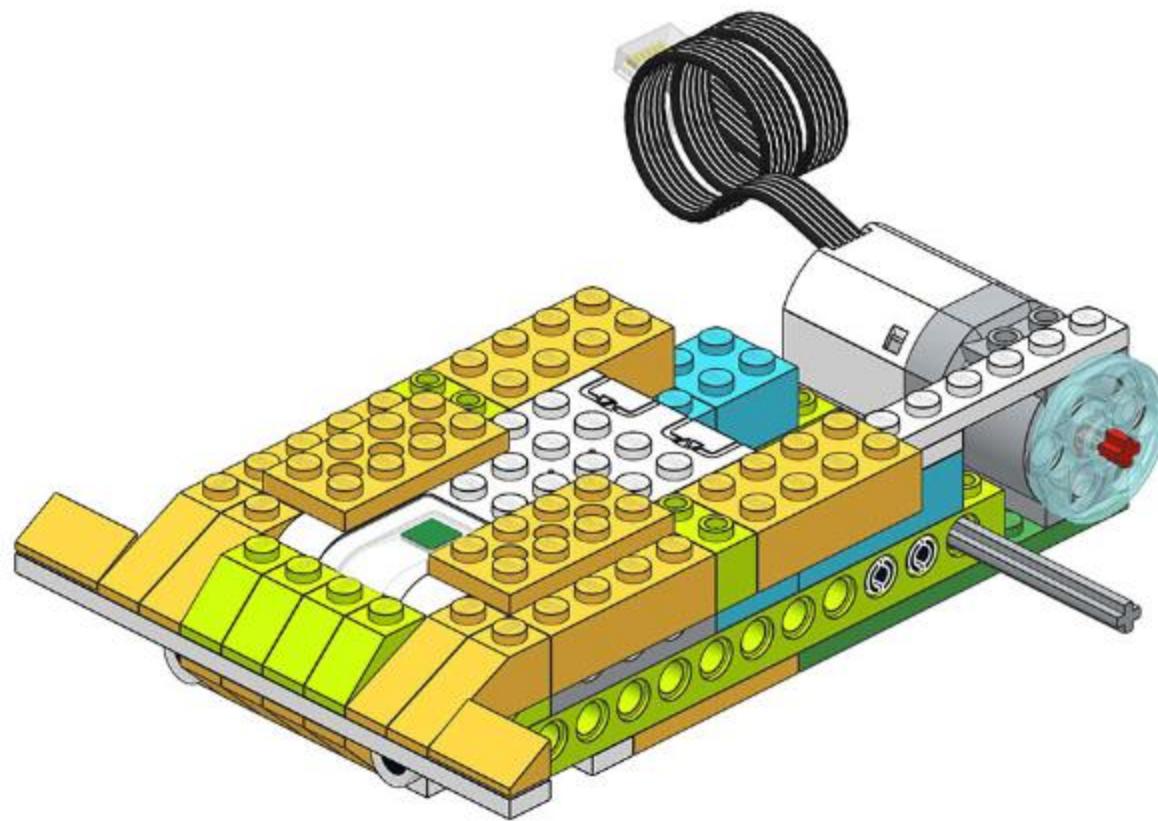
Line Following Robot

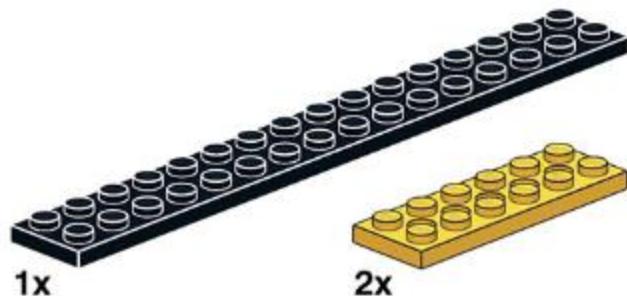


32

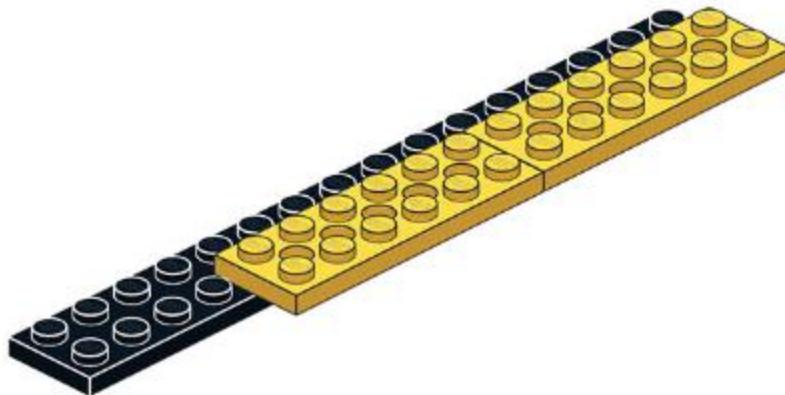
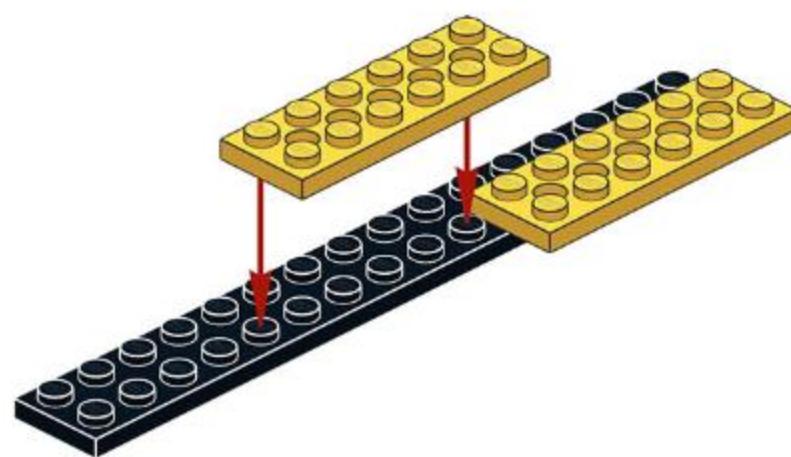


33

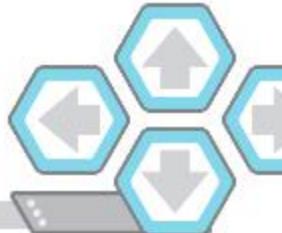
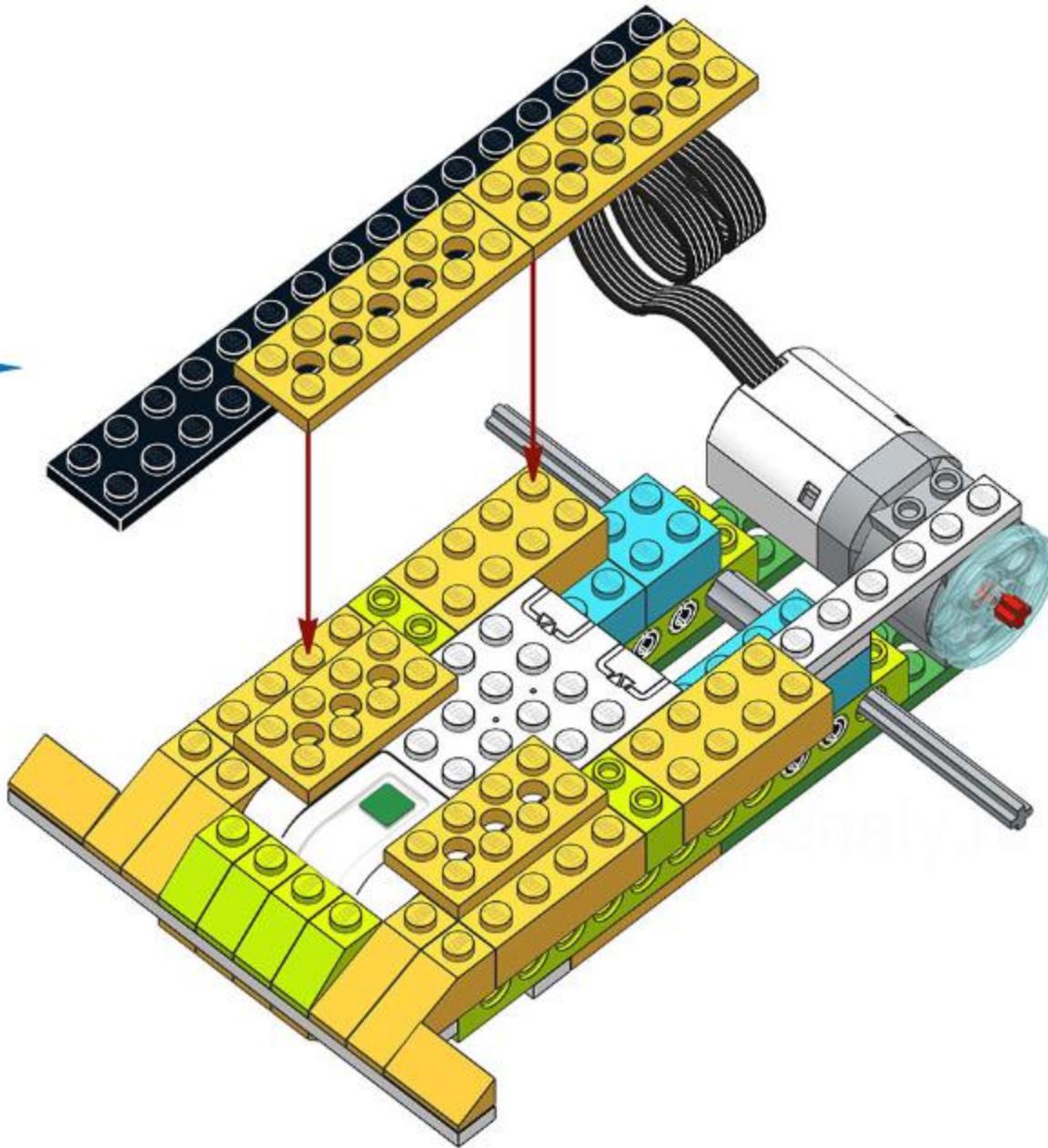


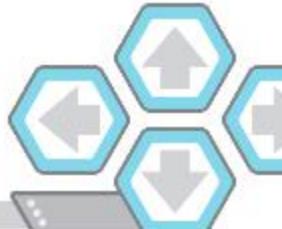
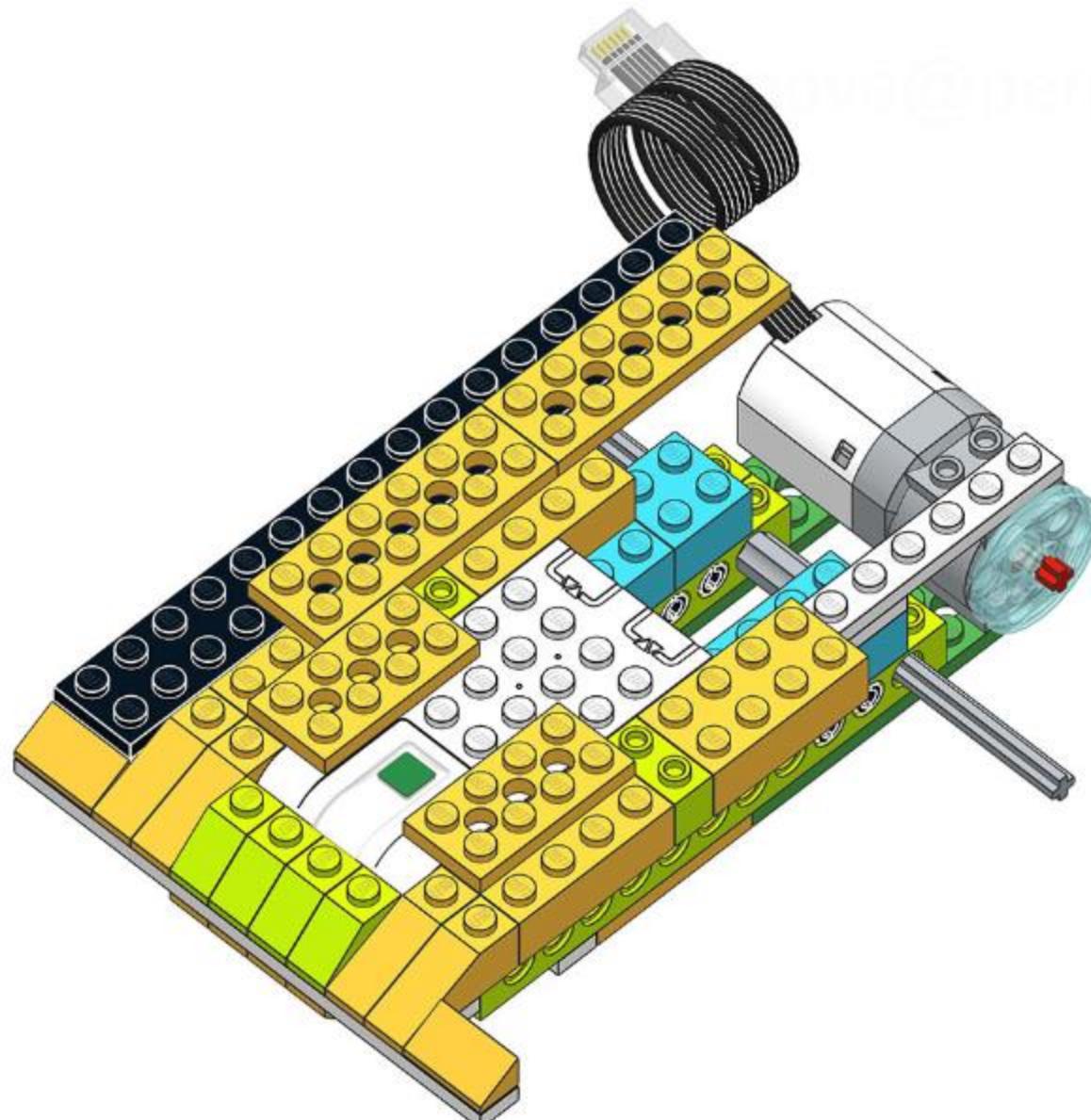


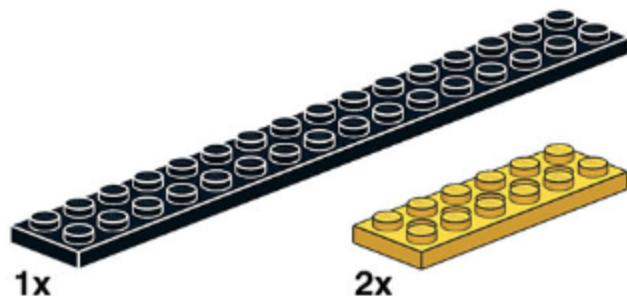
2



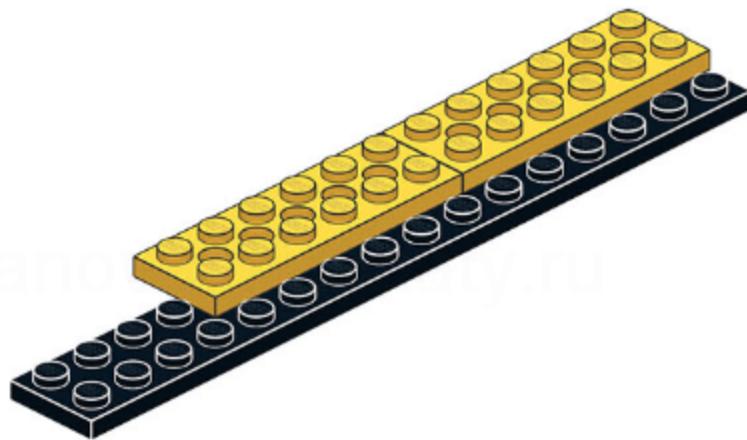
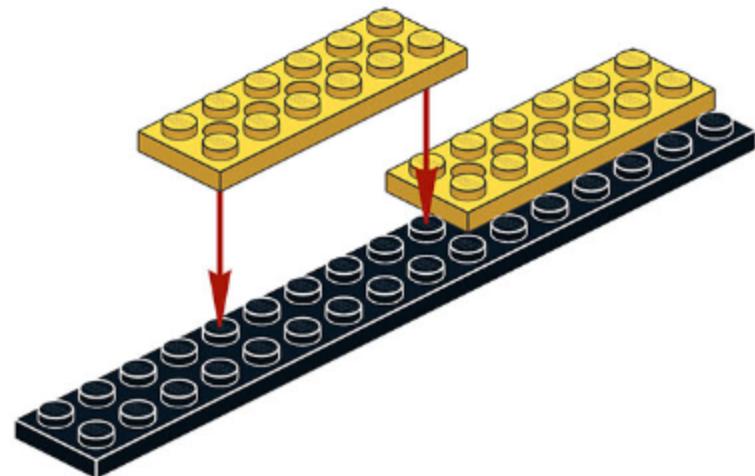
35

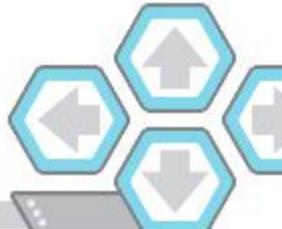
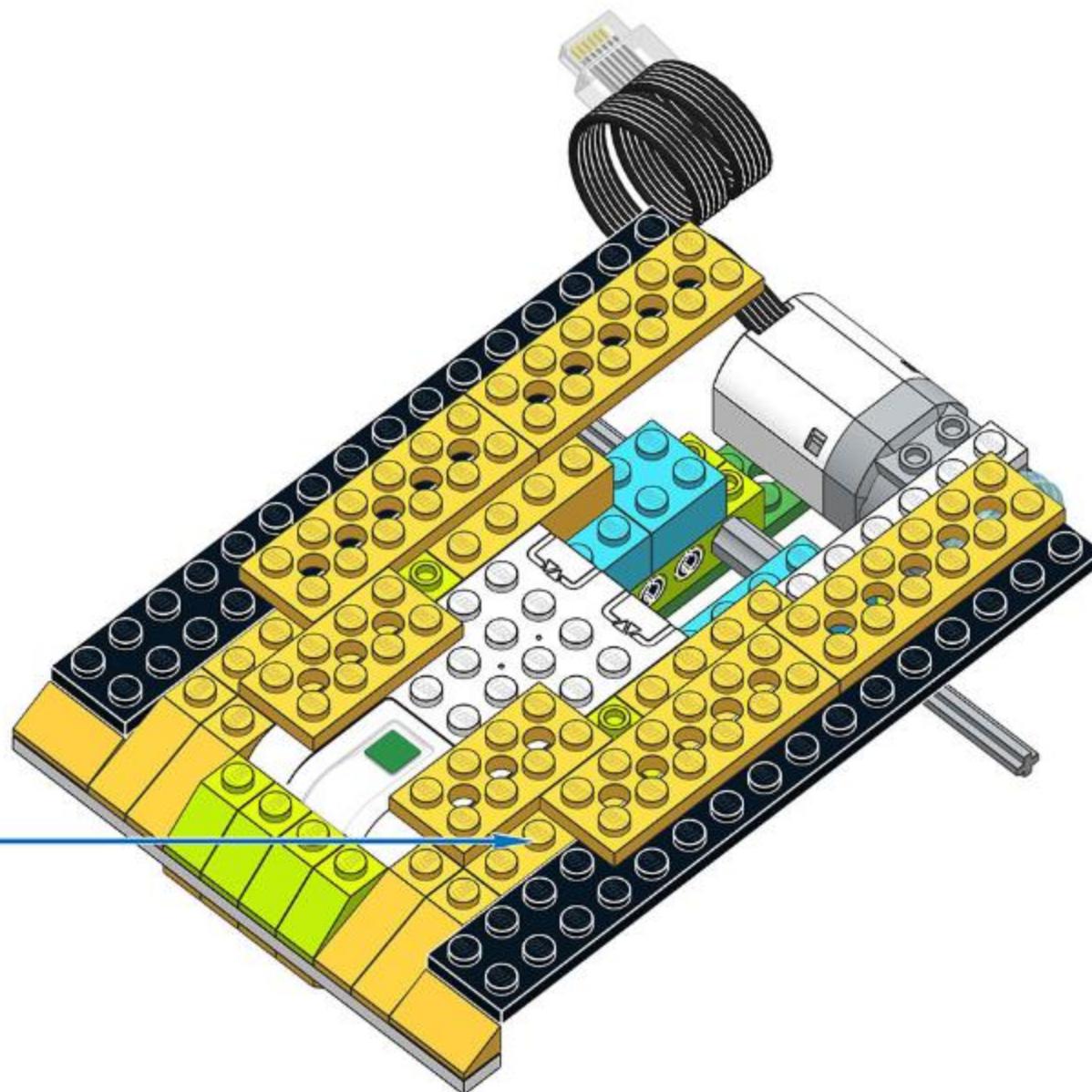






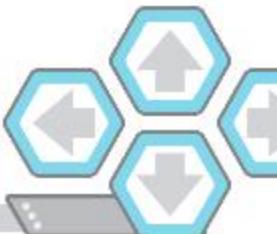
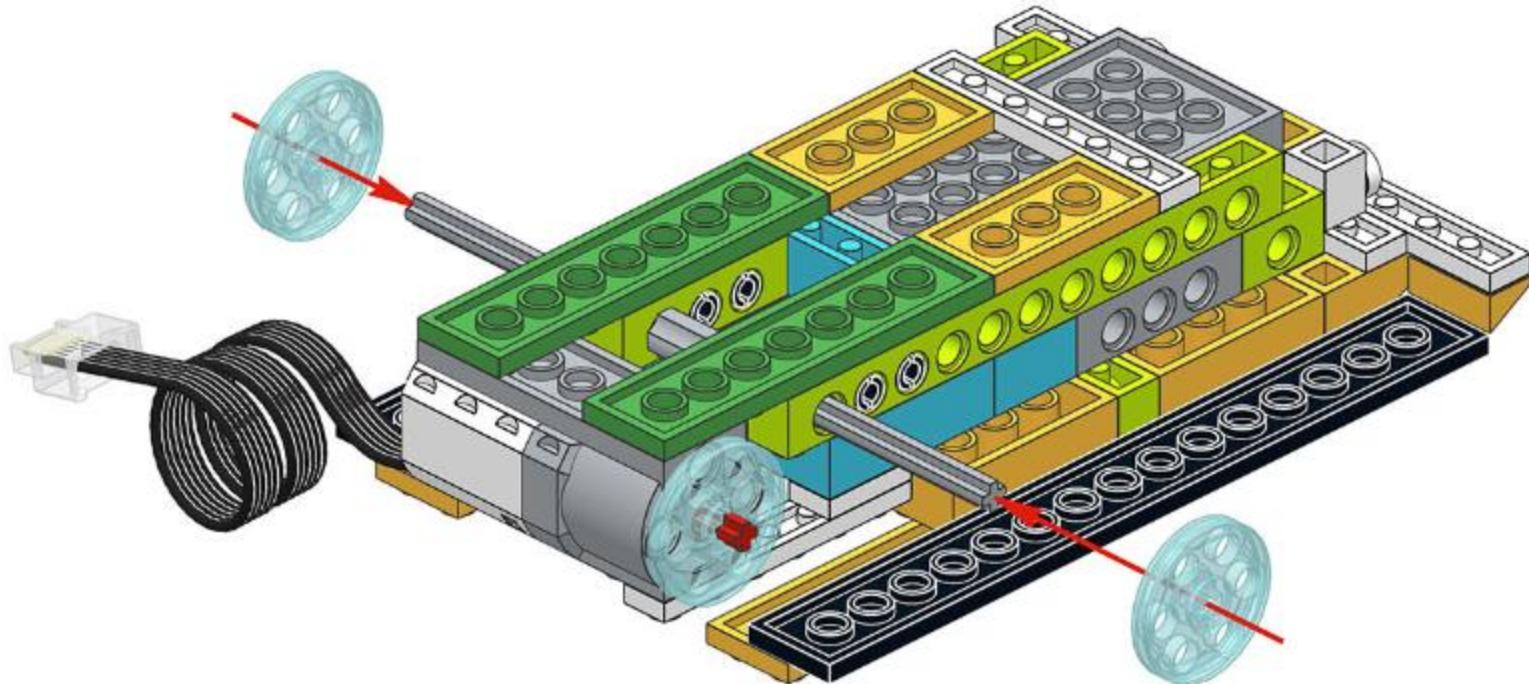
2





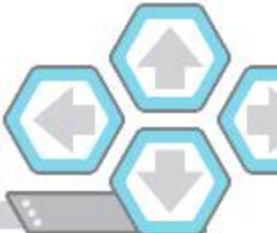
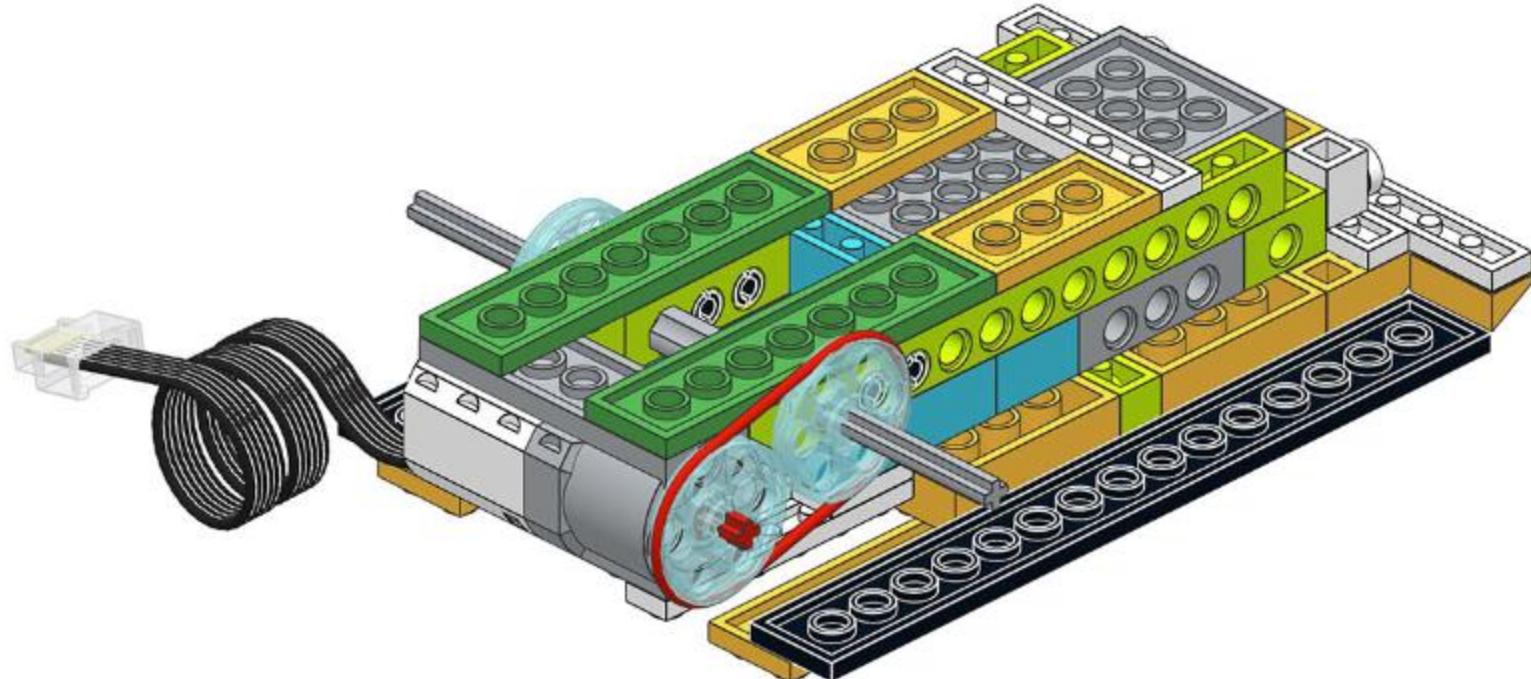


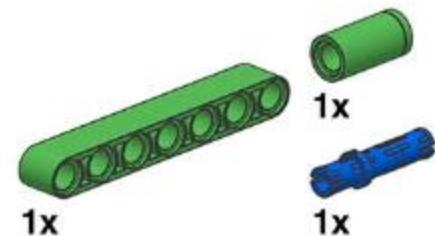
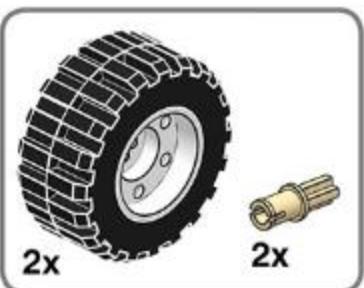
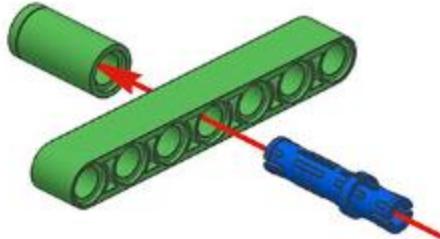
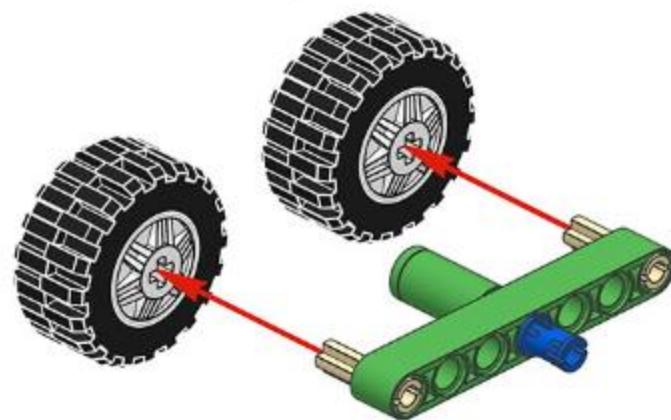
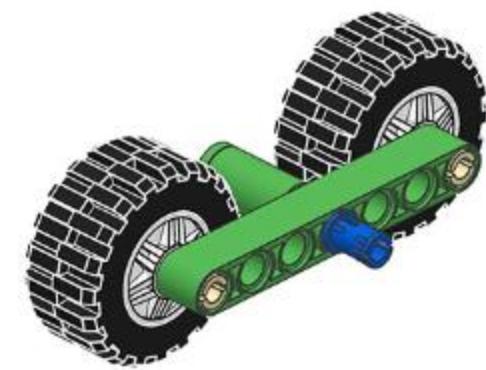
39



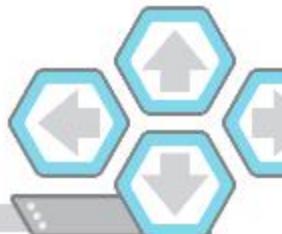
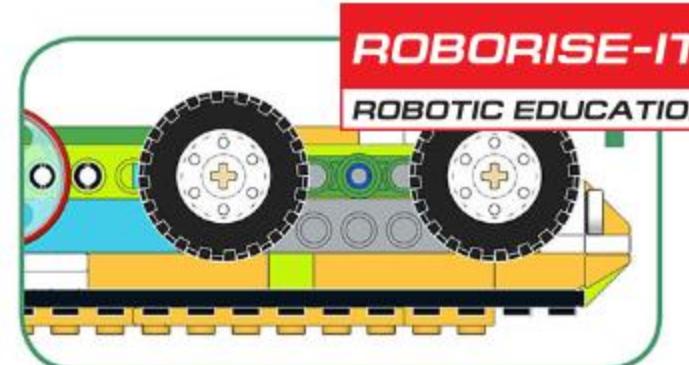
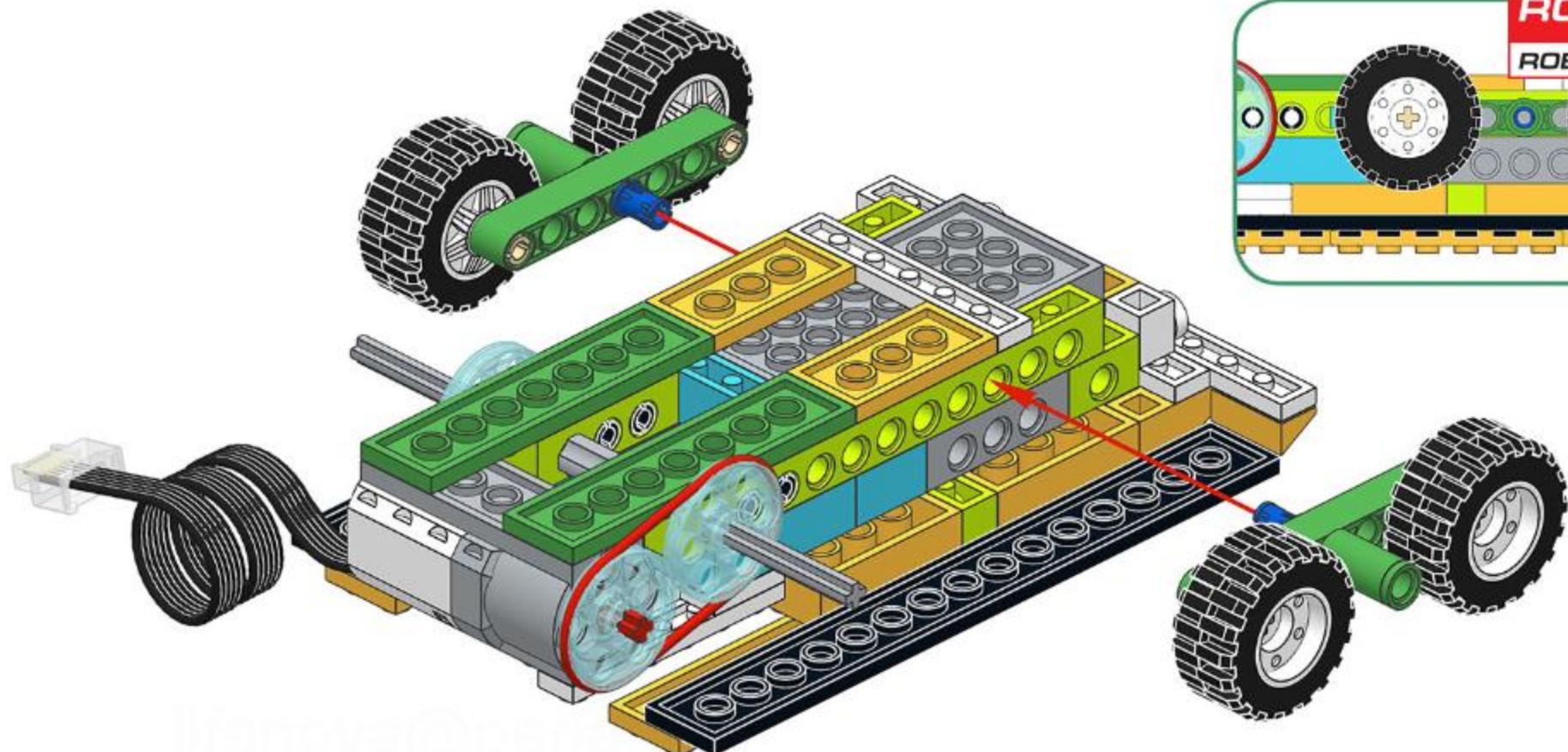
1x

40



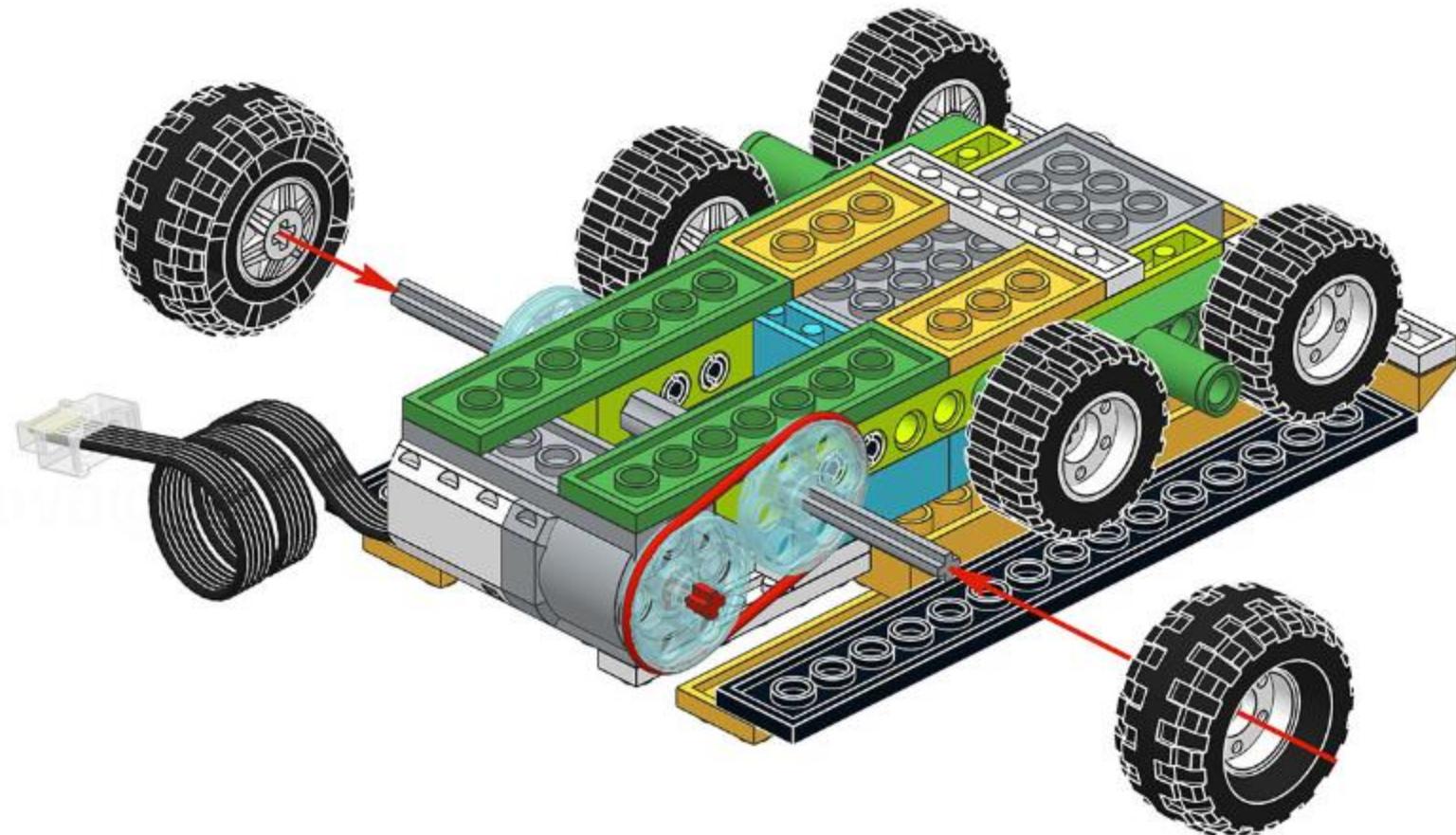
**1****2****3****2x**

42



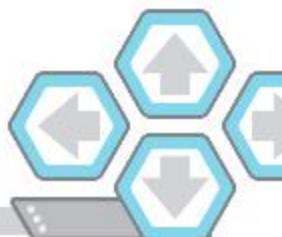
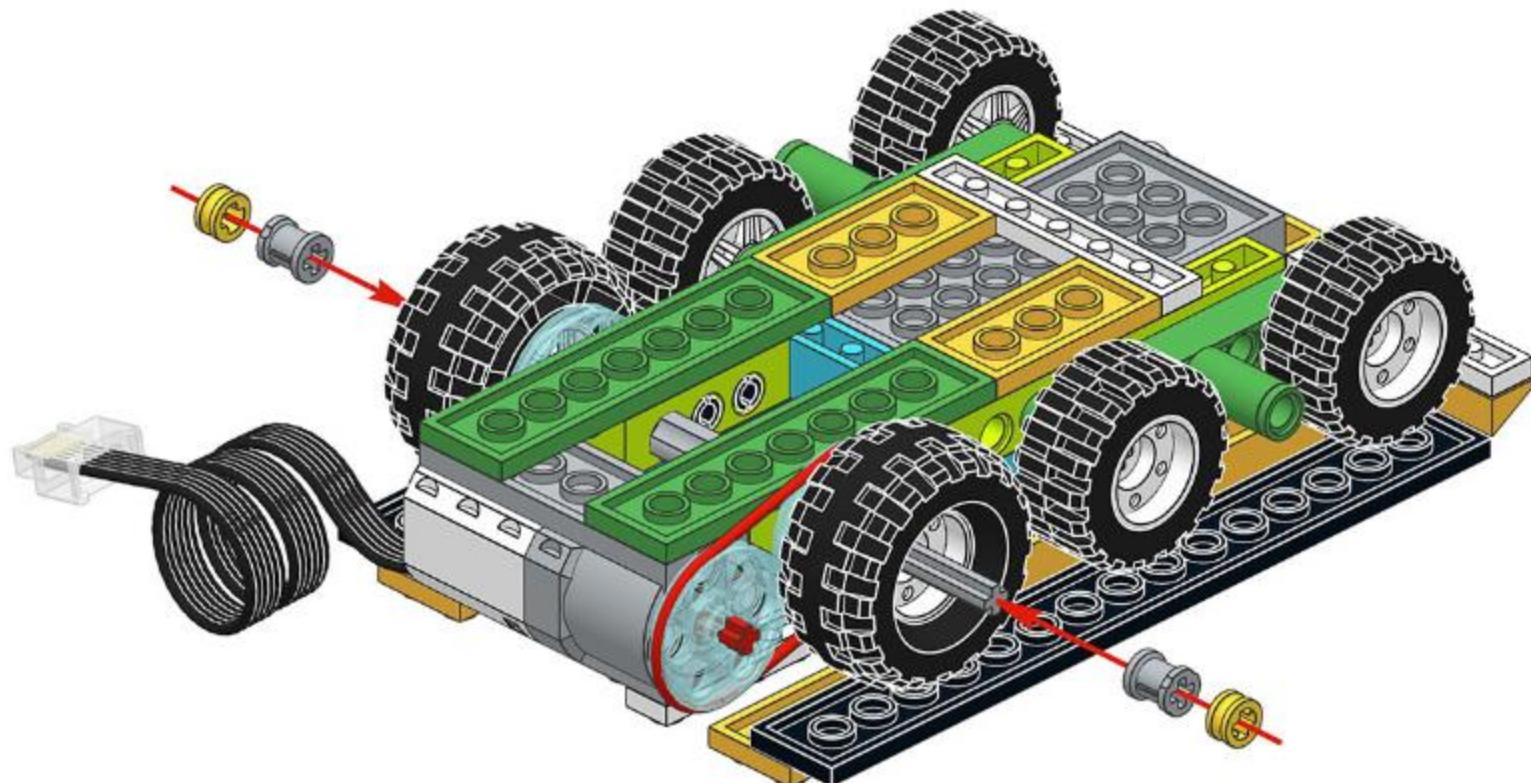


43

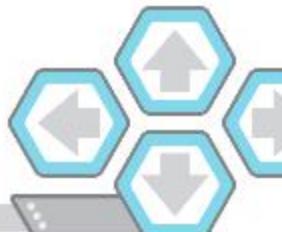
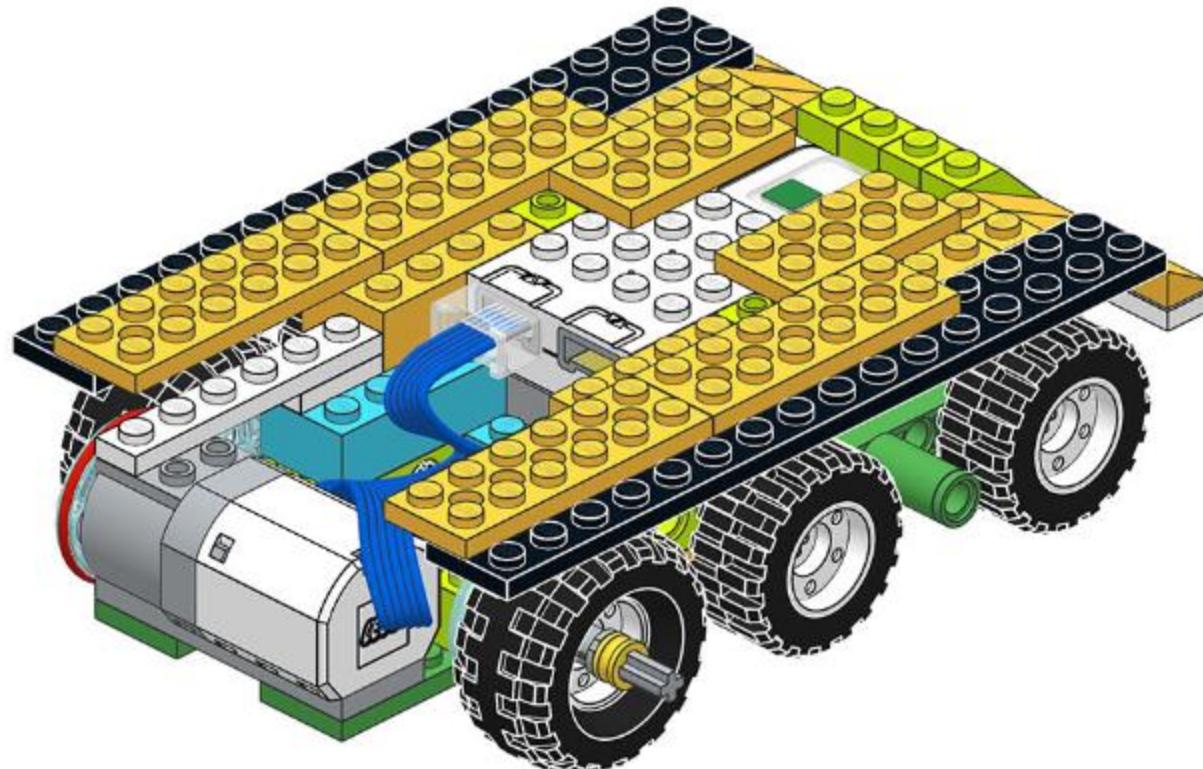
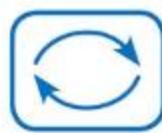


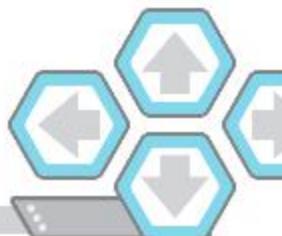
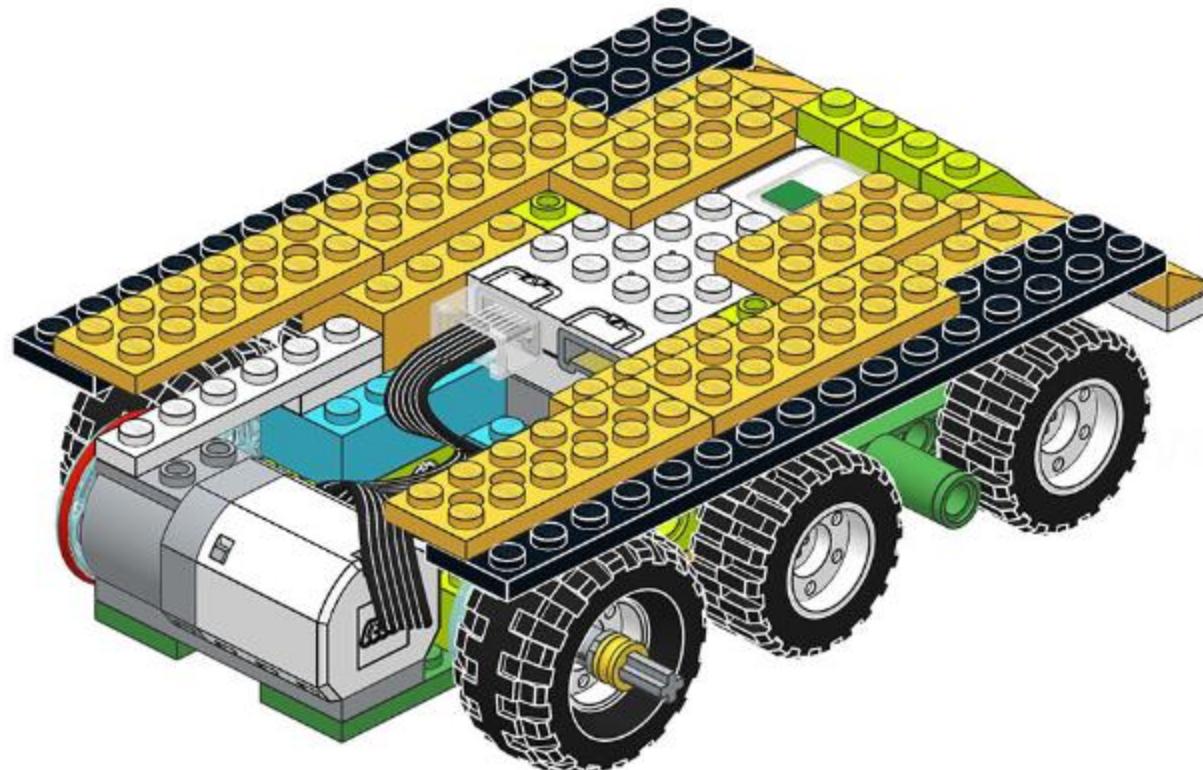


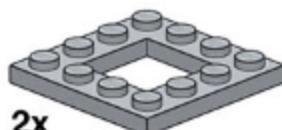
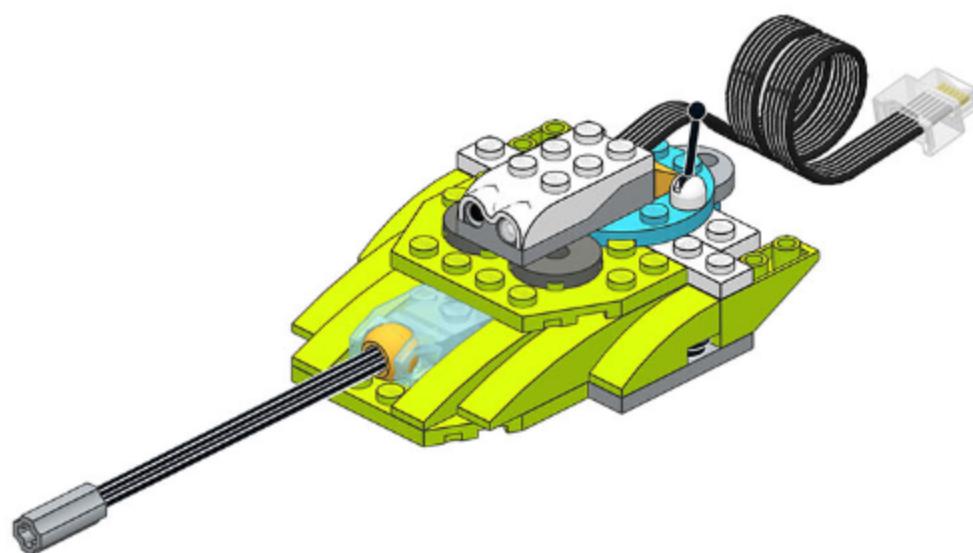
44



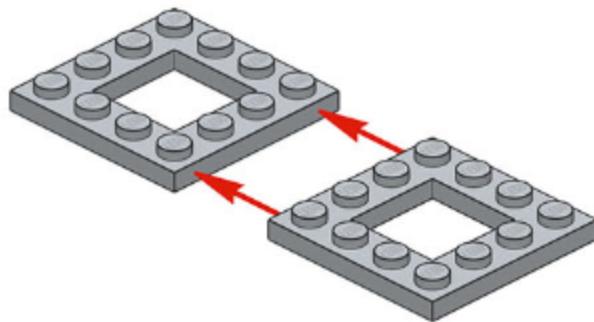
45

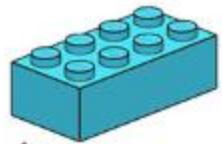






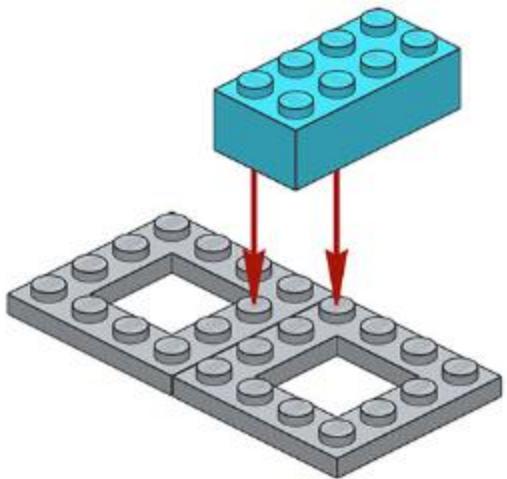
47



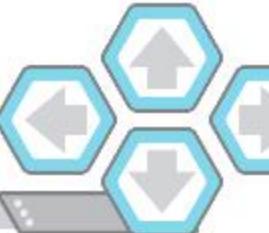


1x

48

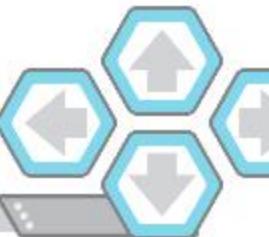
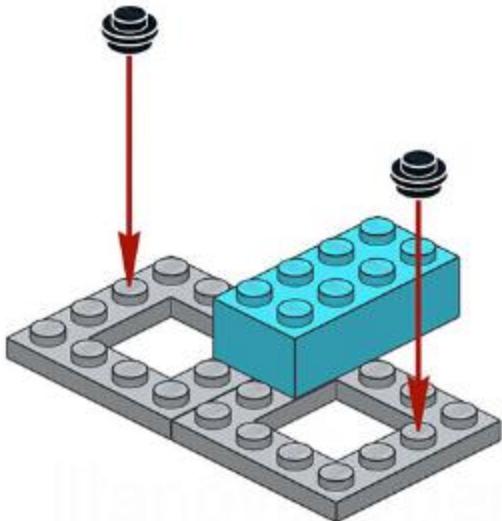


Drop the brick onto the base plate



2x

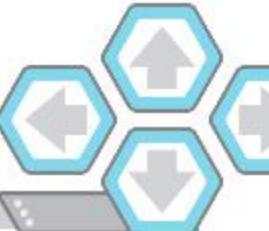
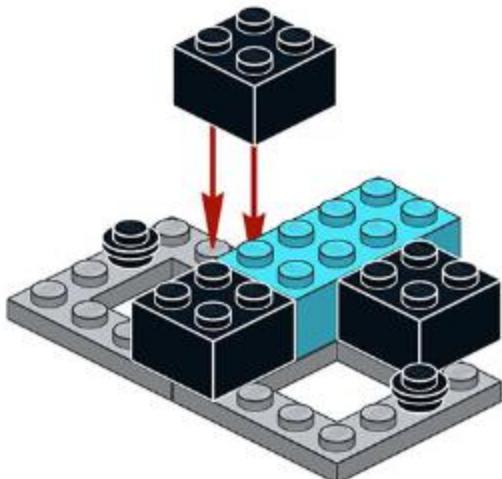
49

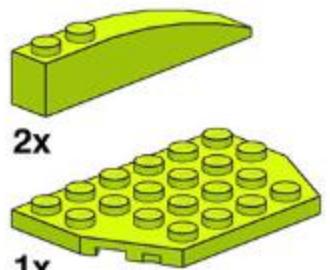




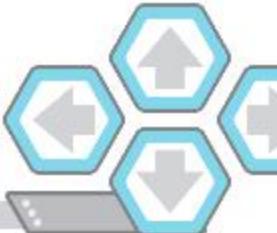
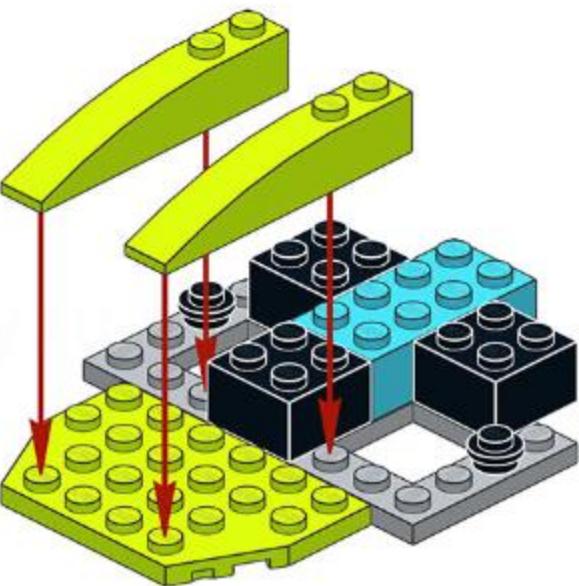
3x

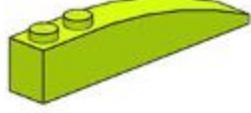
50





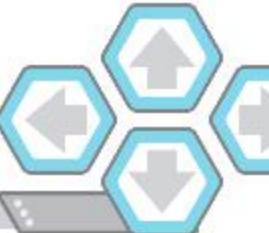
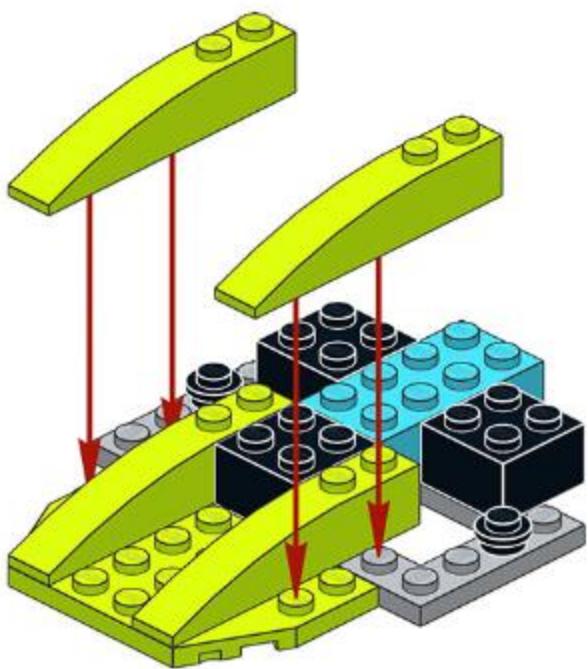
51





2x

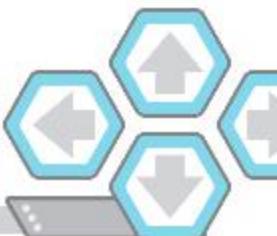
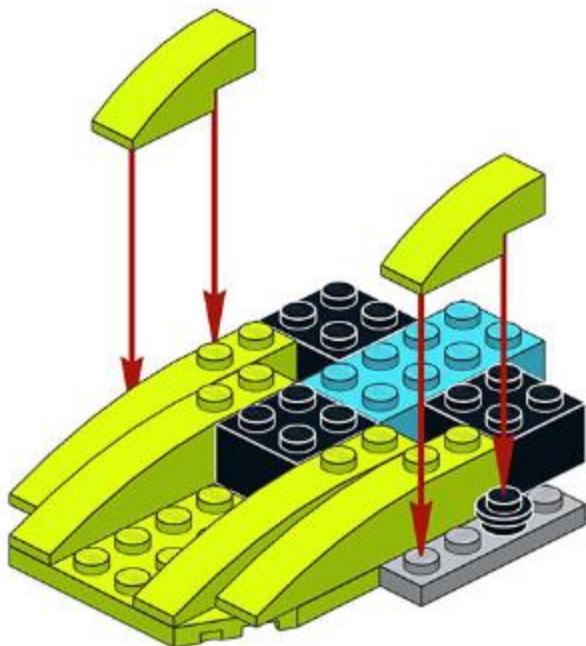
52





2x

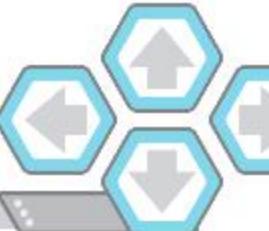
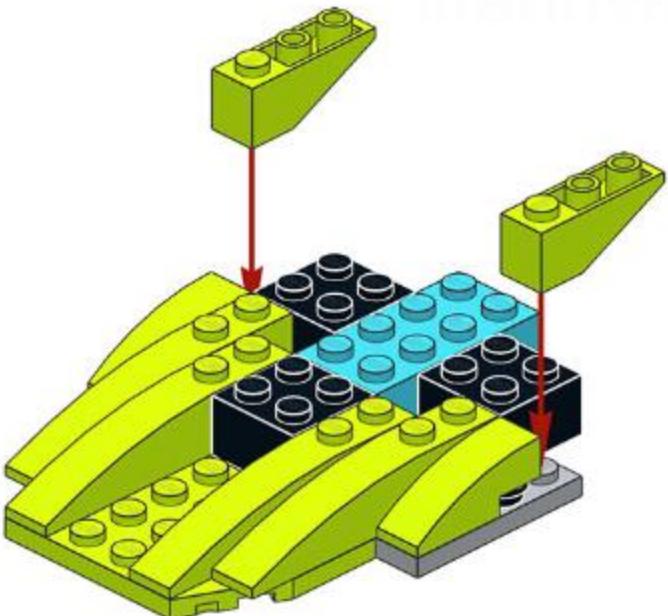
53

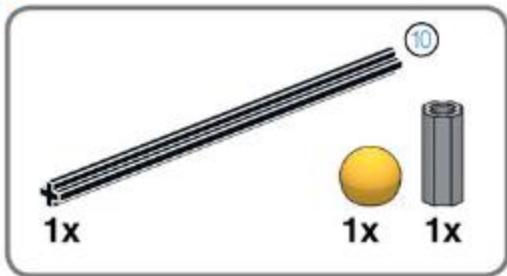
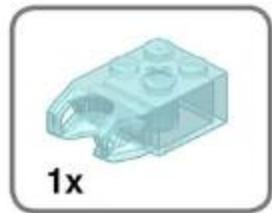
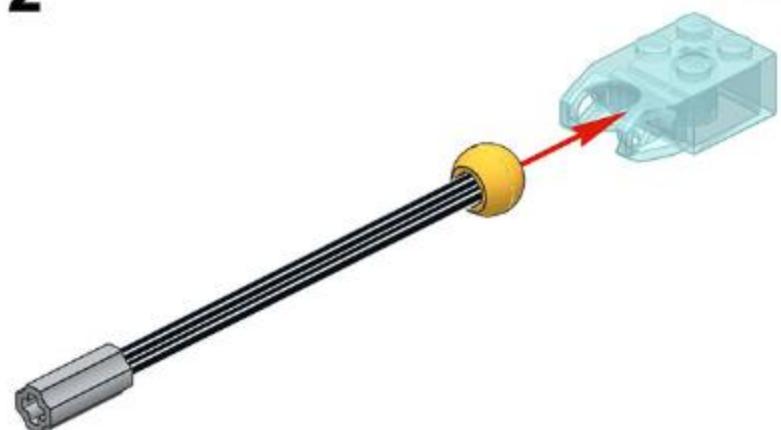




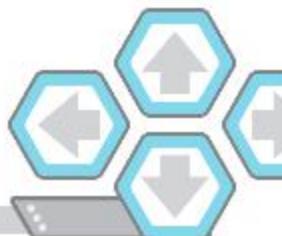
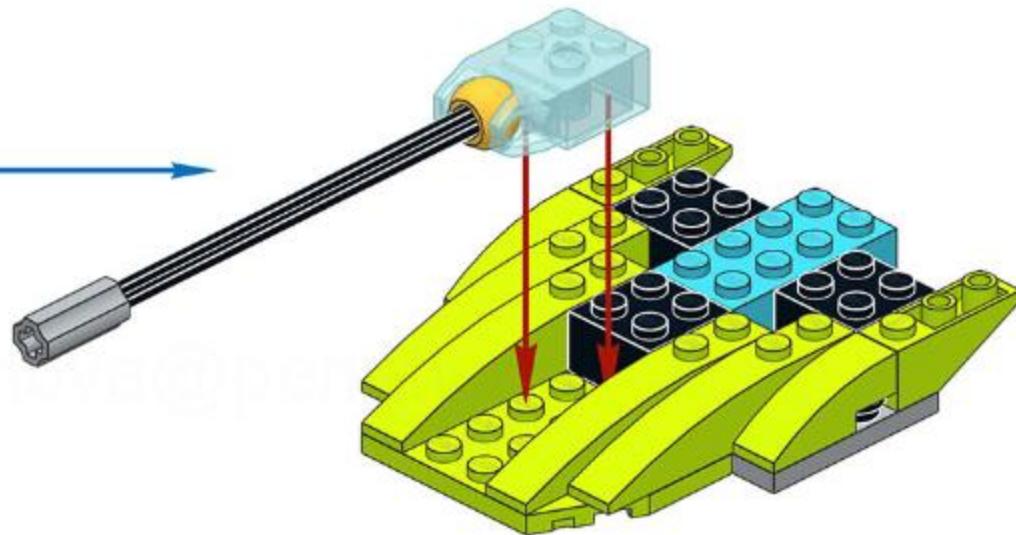
2x

54



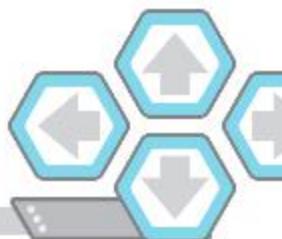
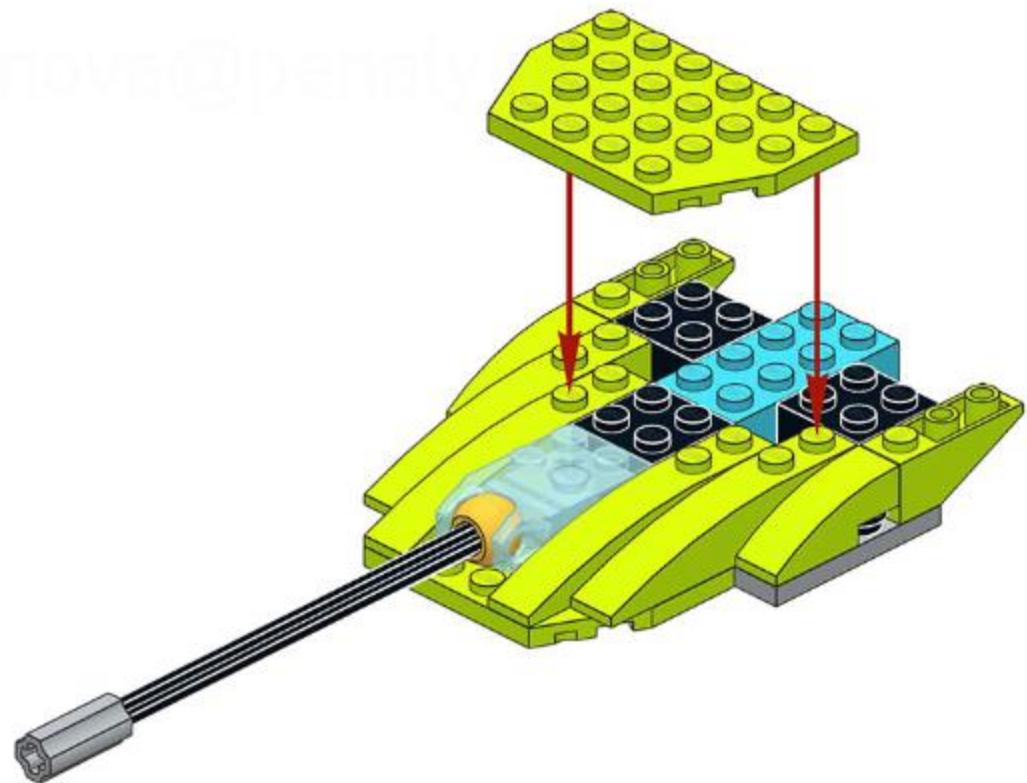
**1****2****3**

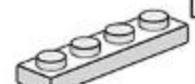
56





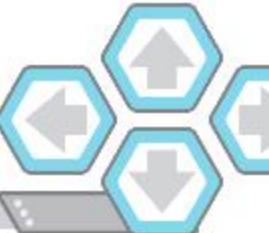
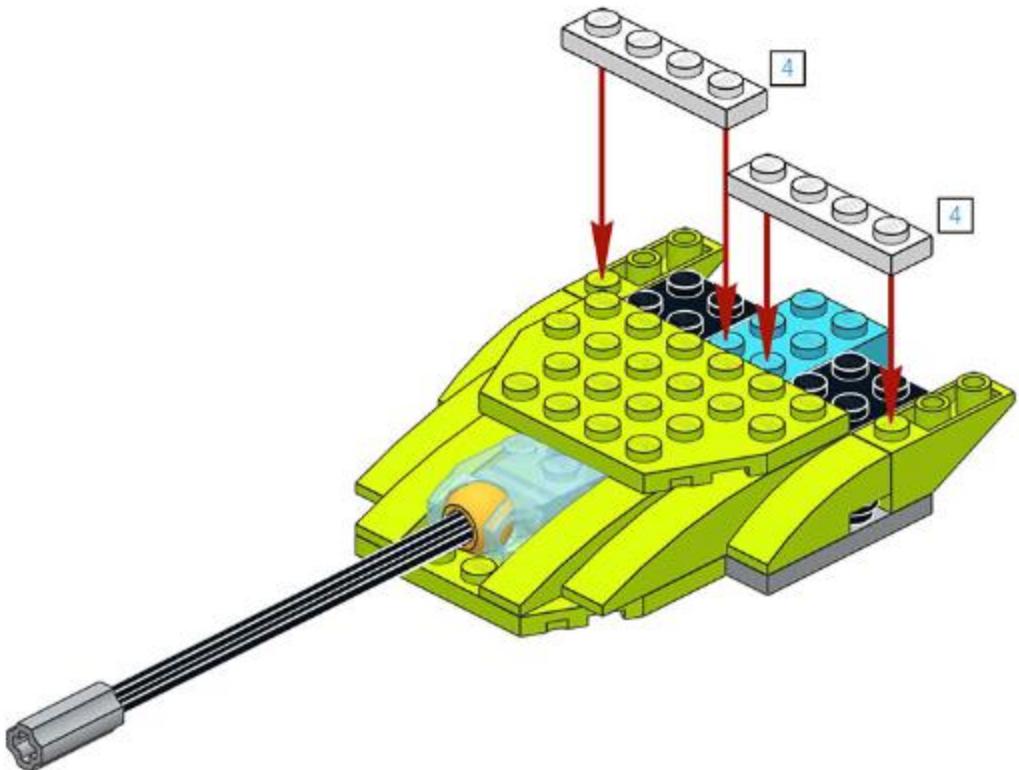
57





2x

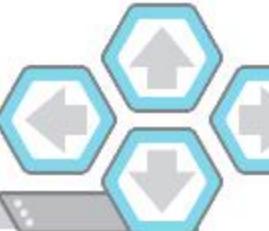
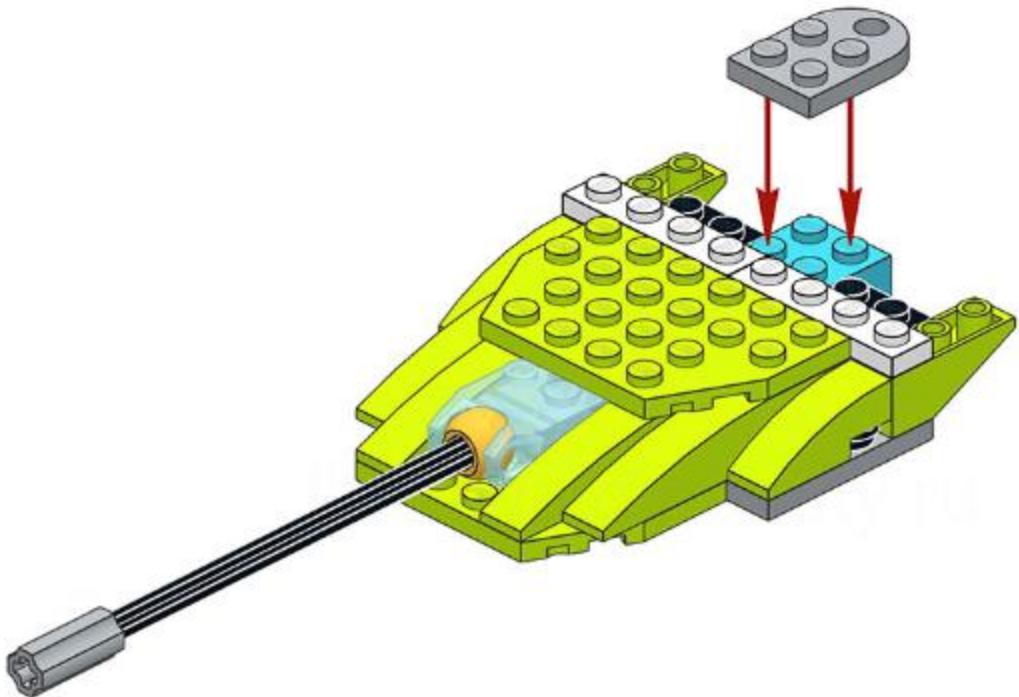
58





1x

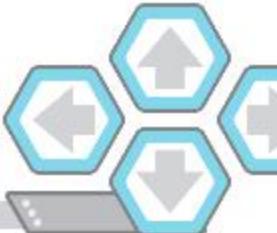
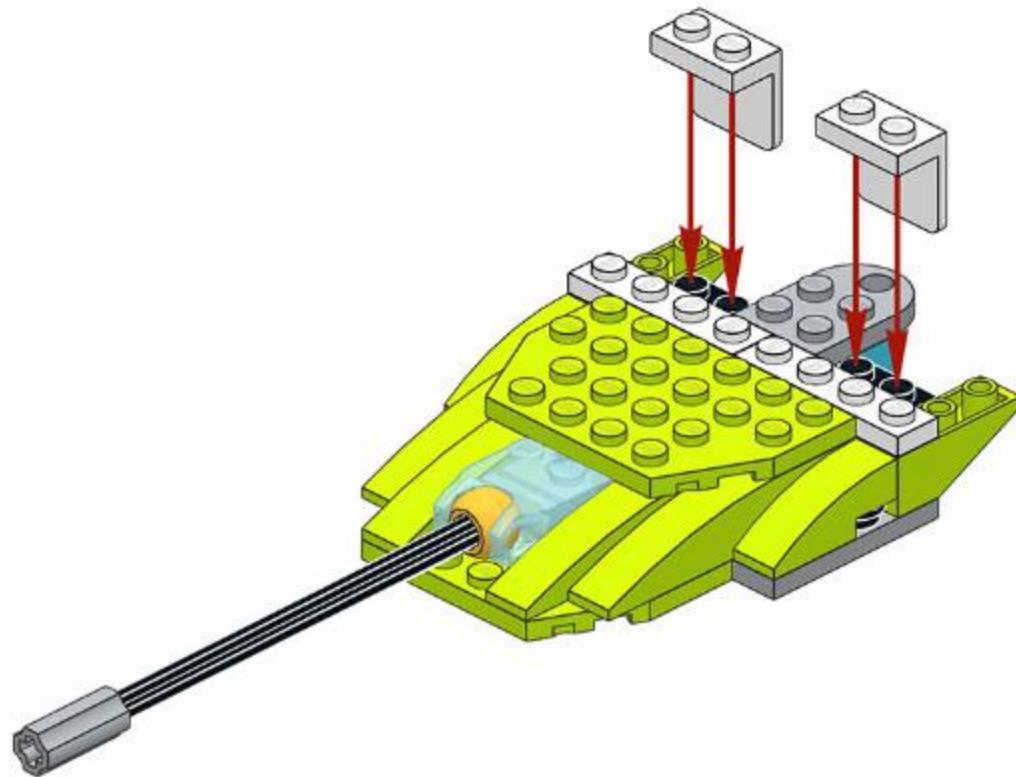
59

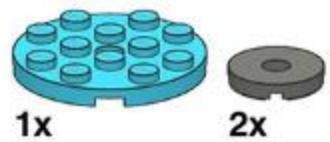




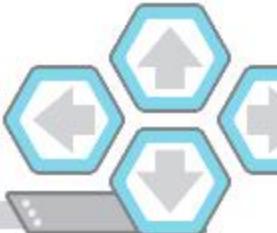
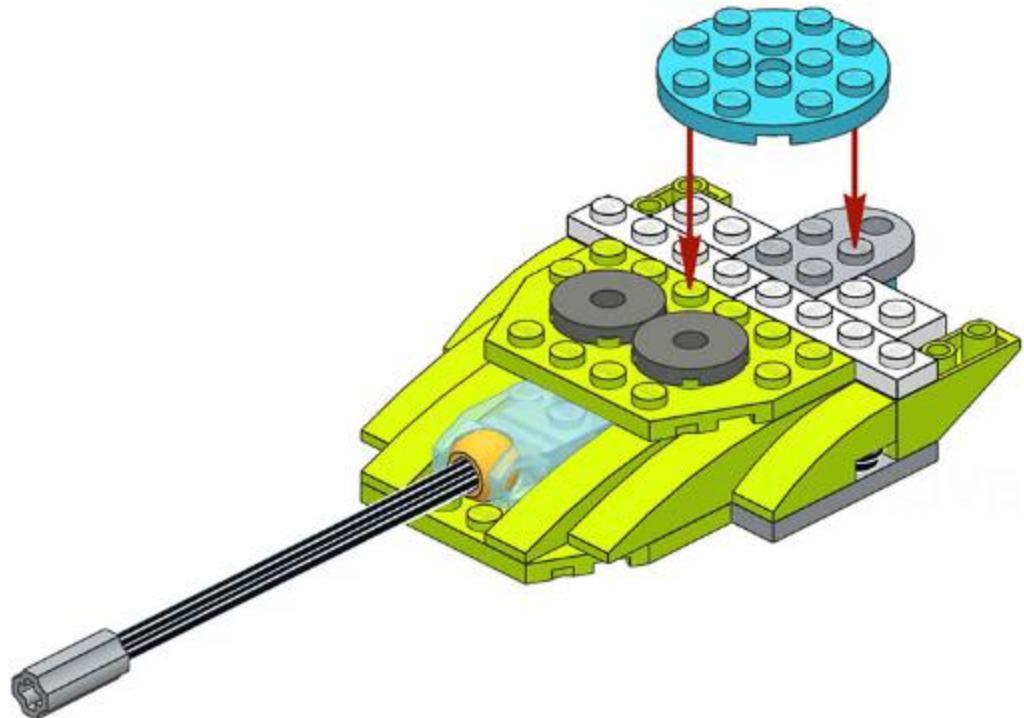
2x

60





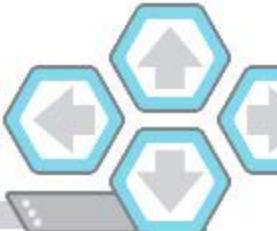
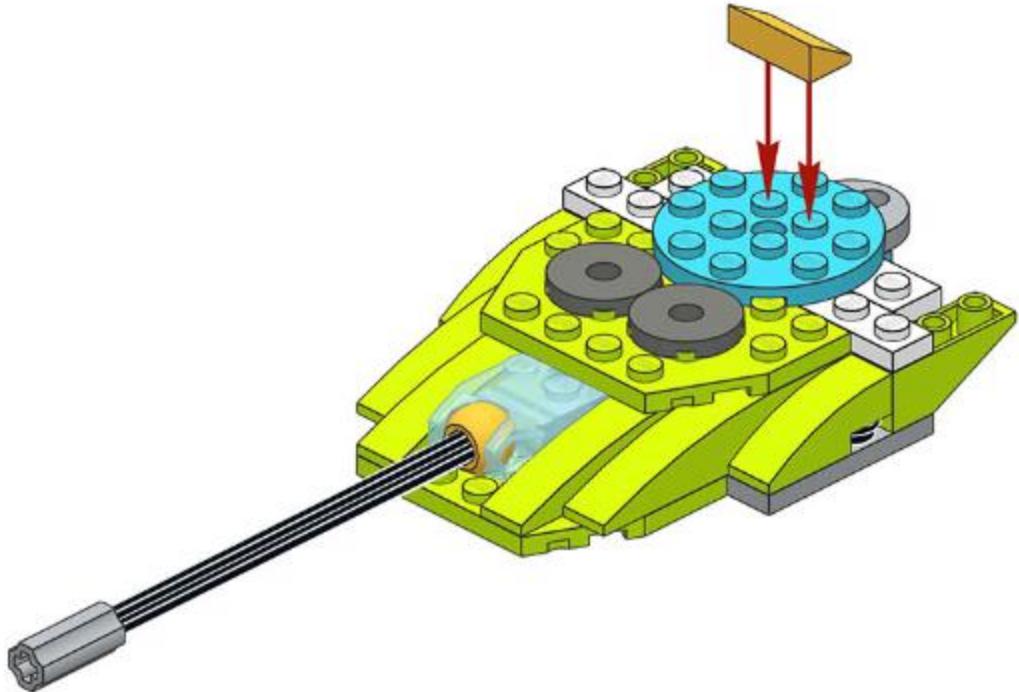
61

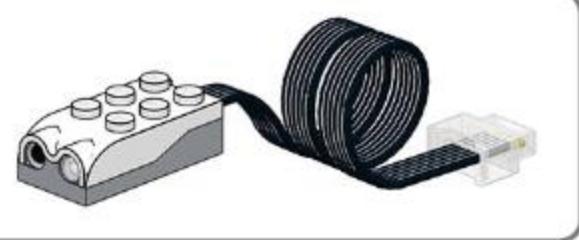




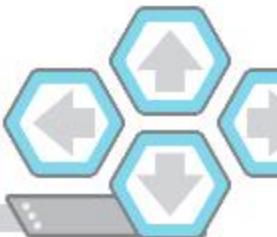
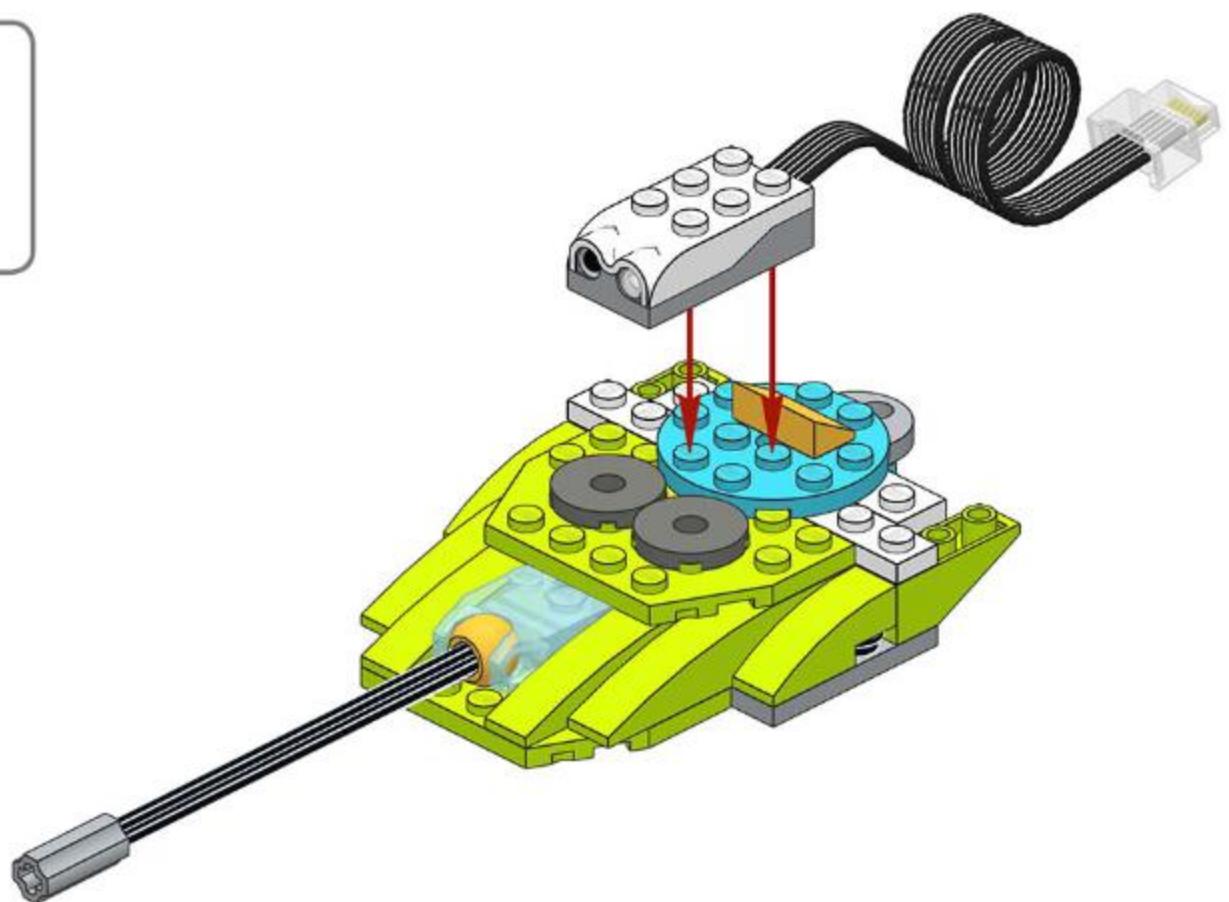
1x

62





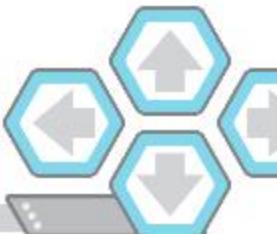
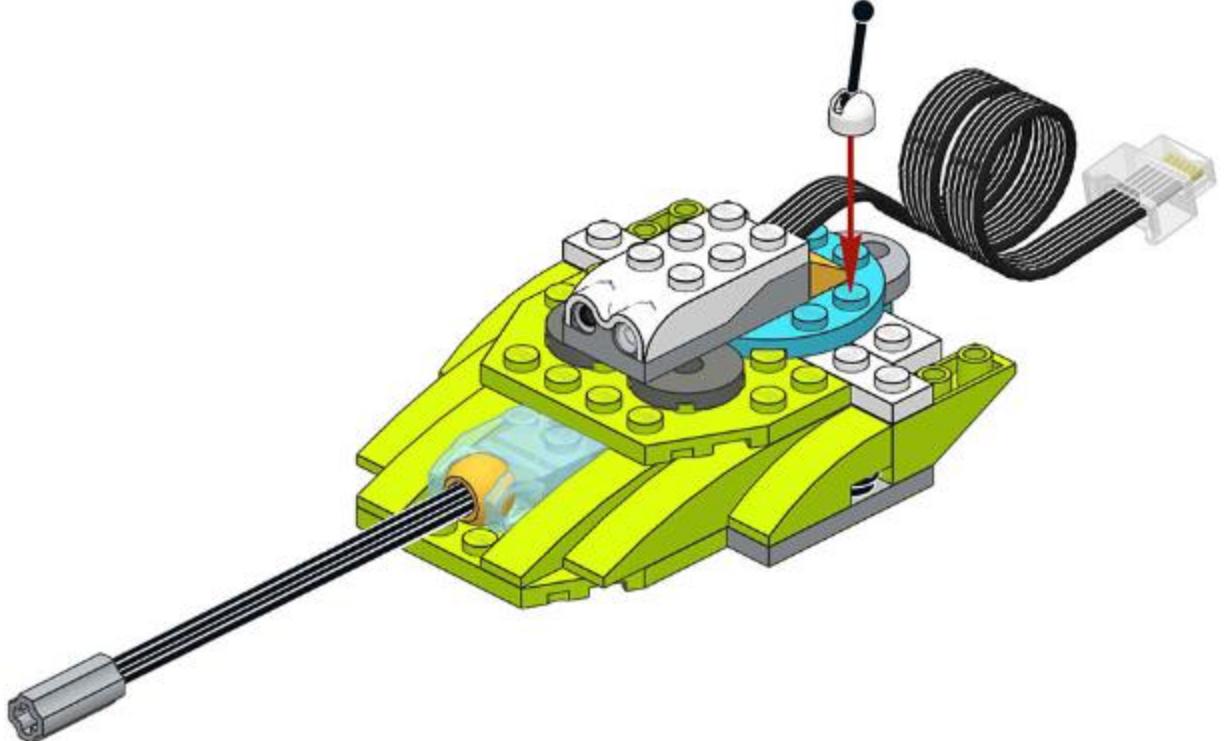
63





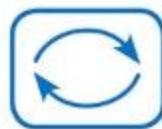
1x

64

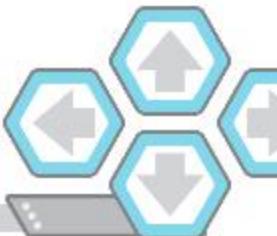
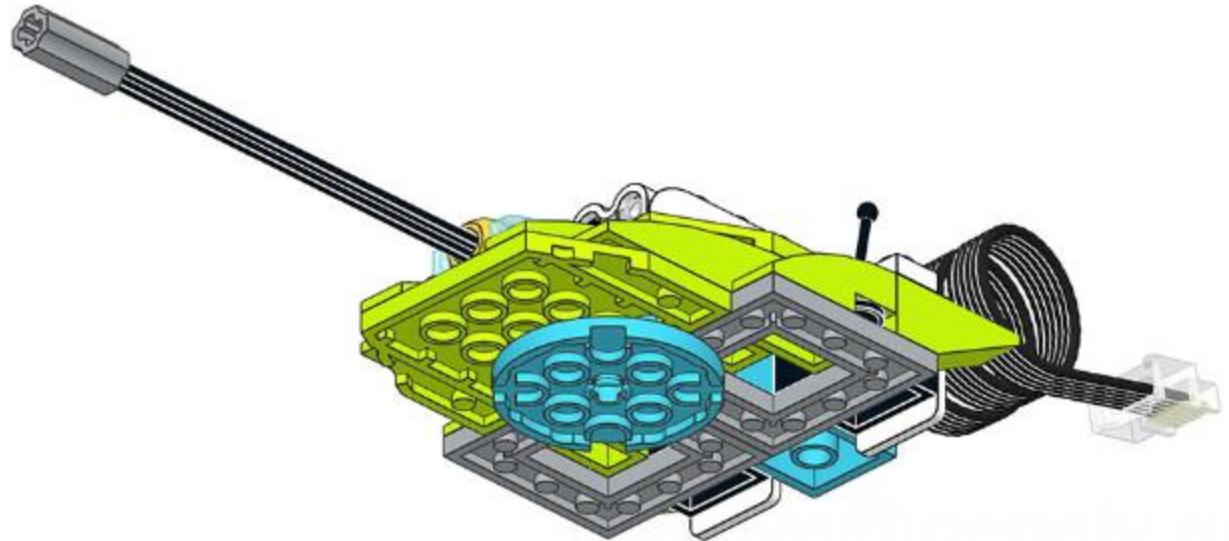


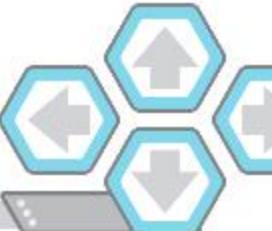
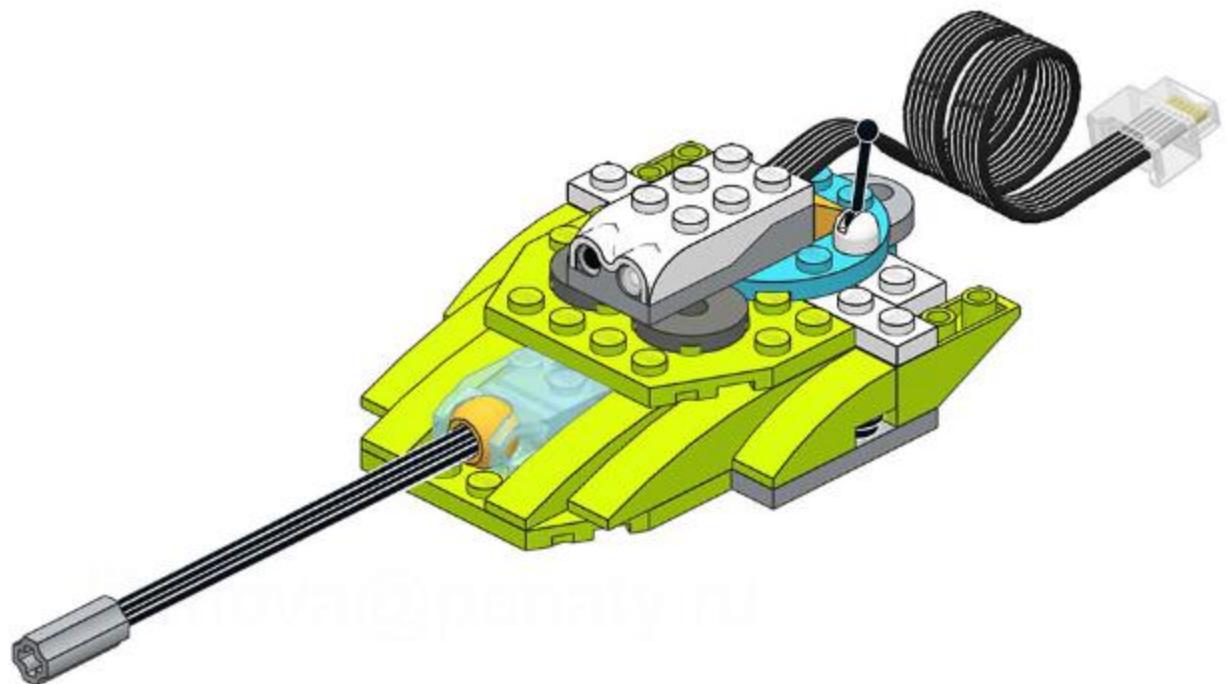
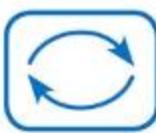


1x

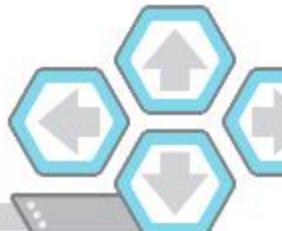
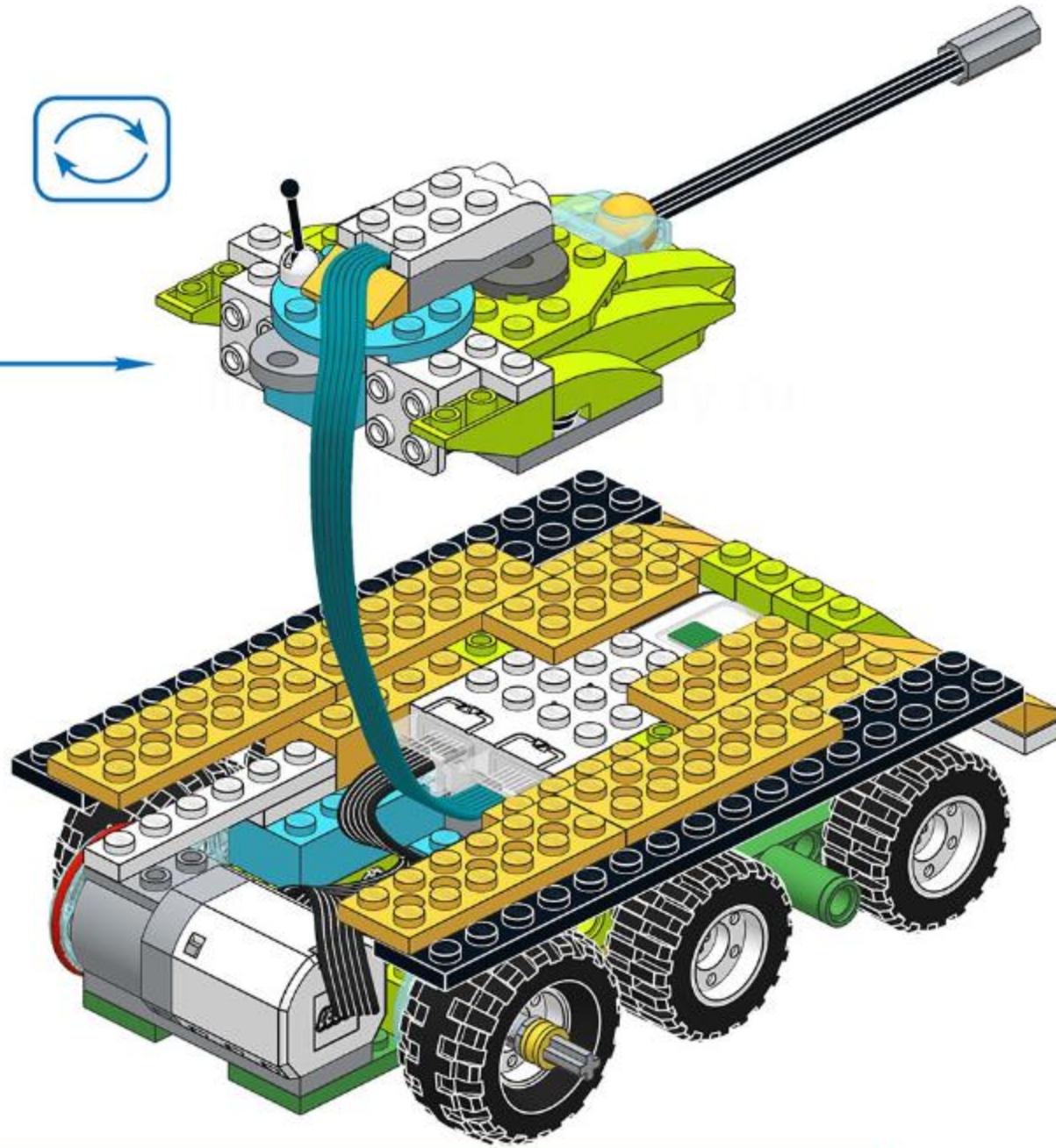


65



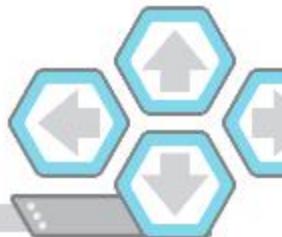
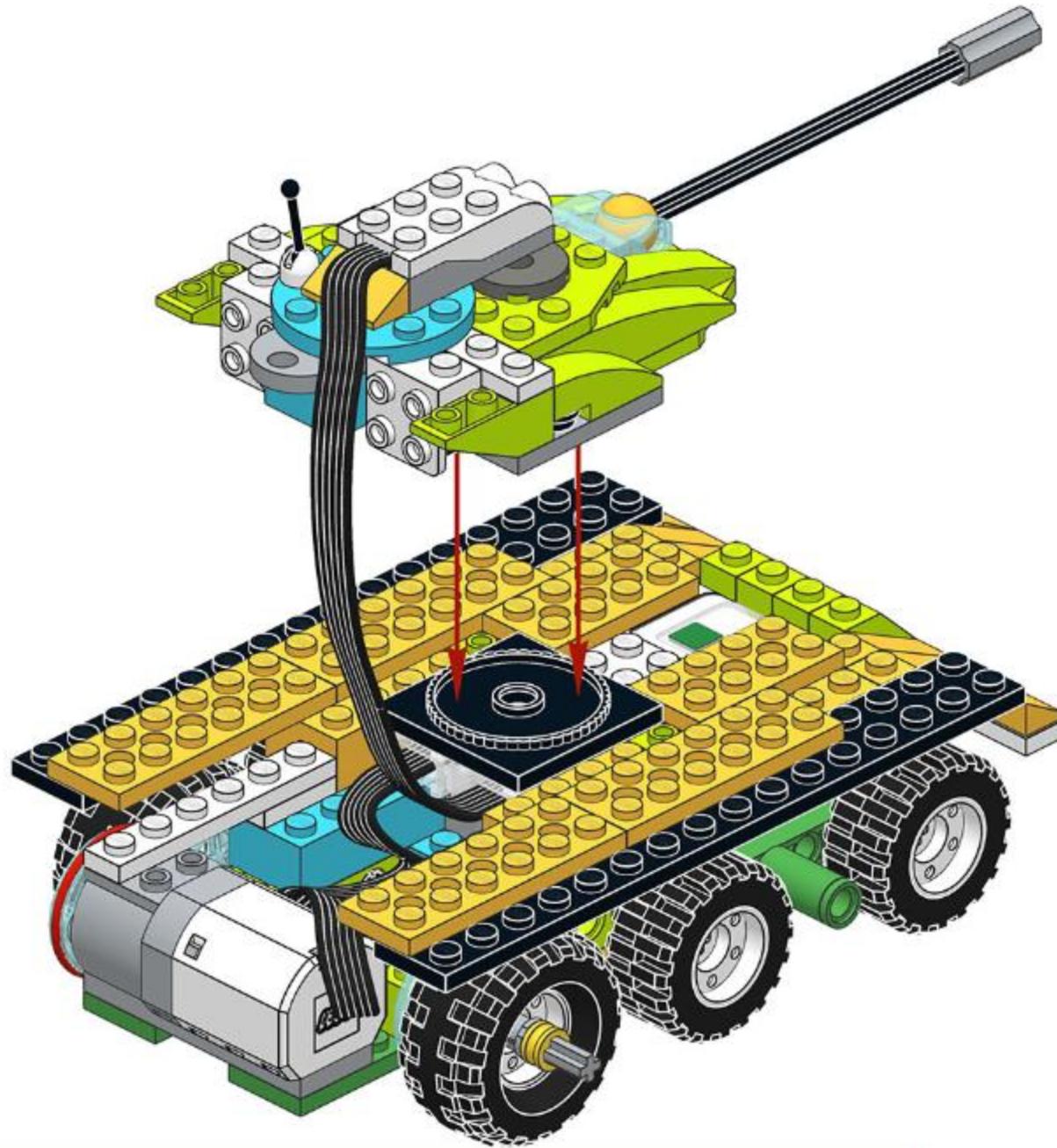


67

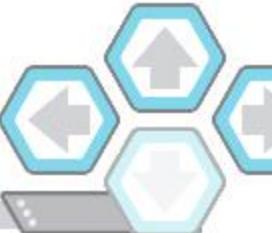




68



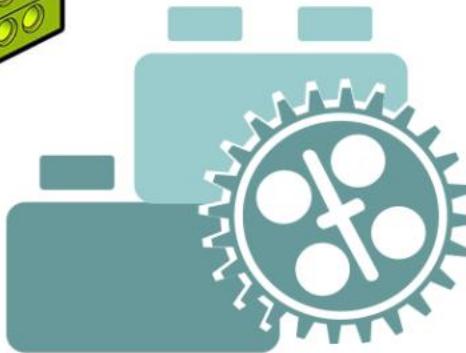
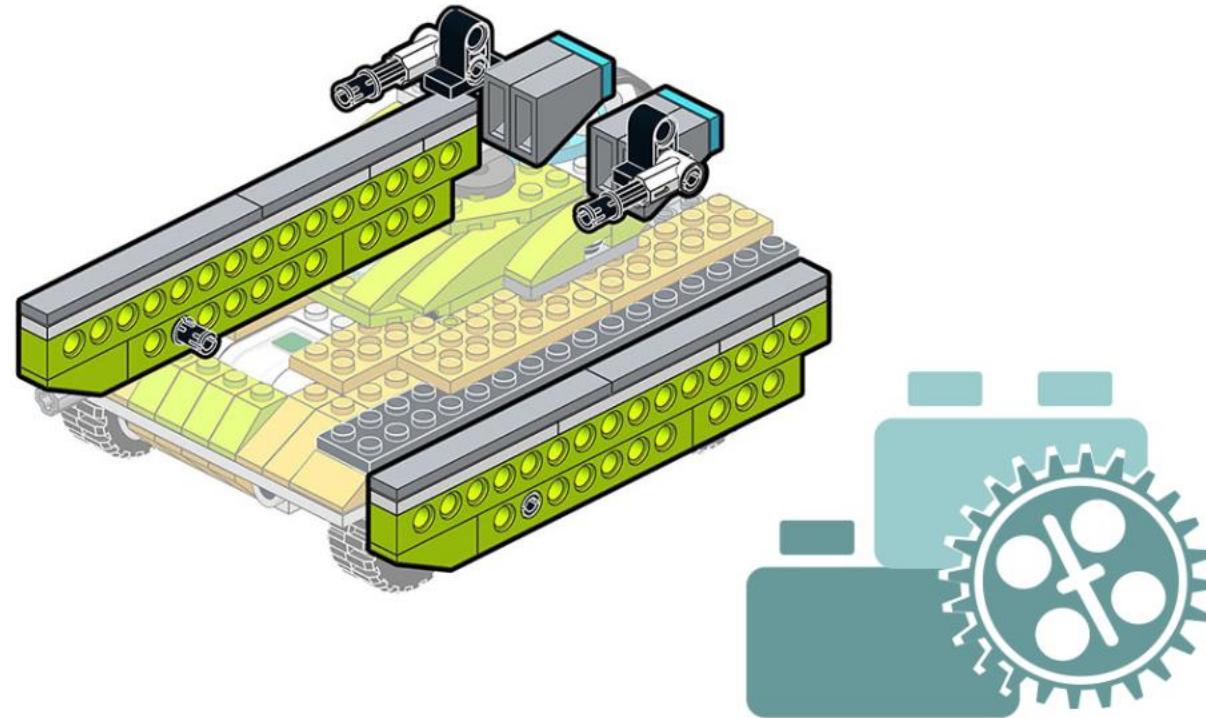
69

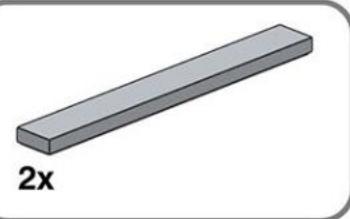
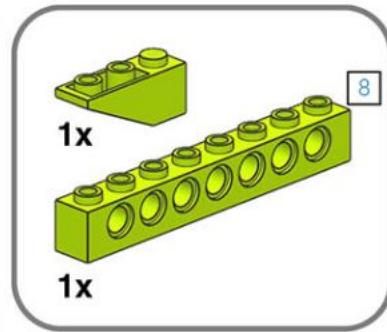
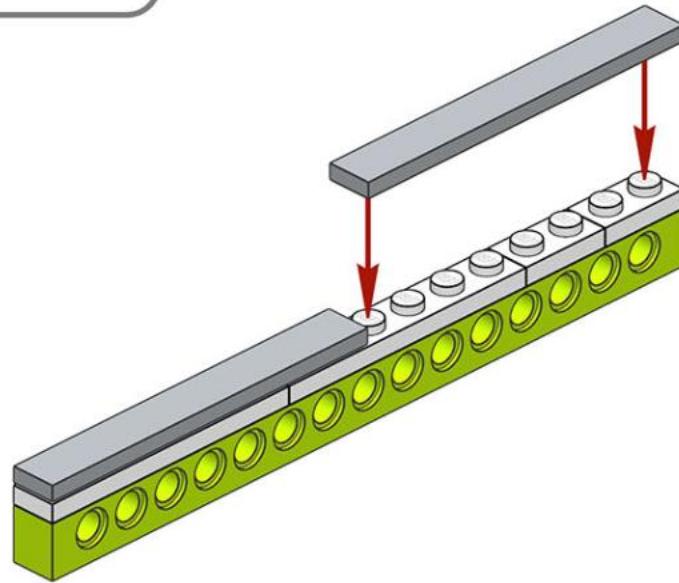
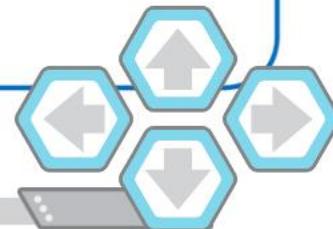
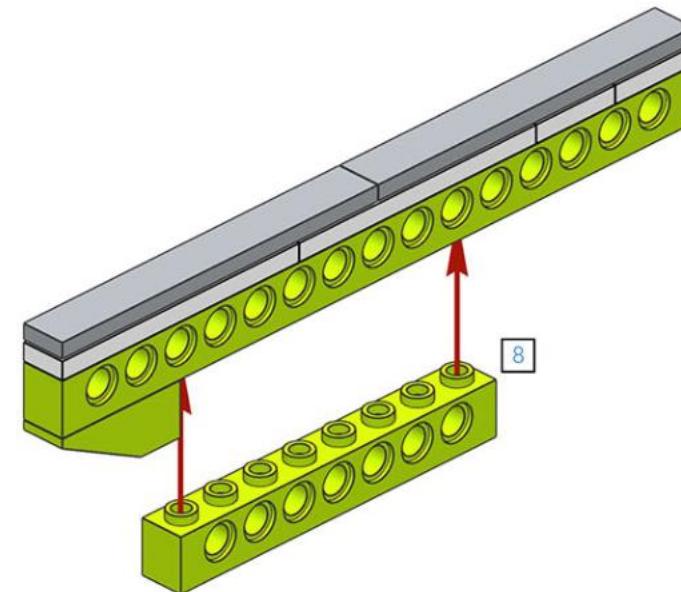


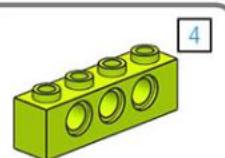


Расширенная версия

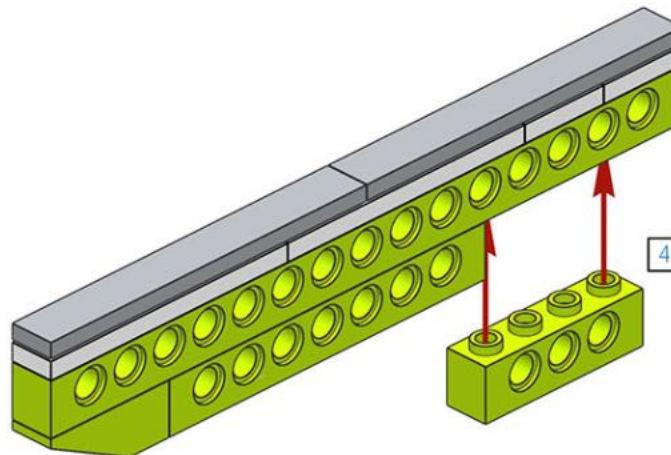
ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION



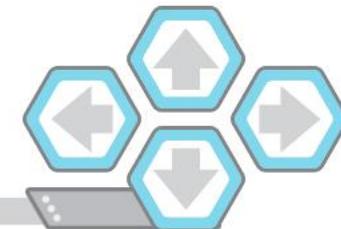
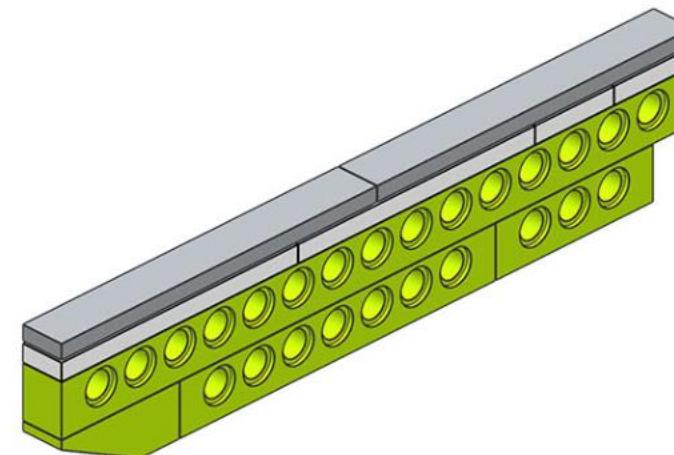
**3****4**



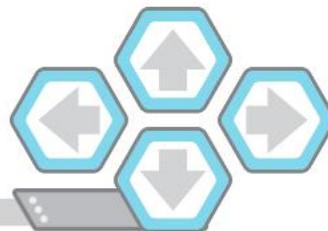
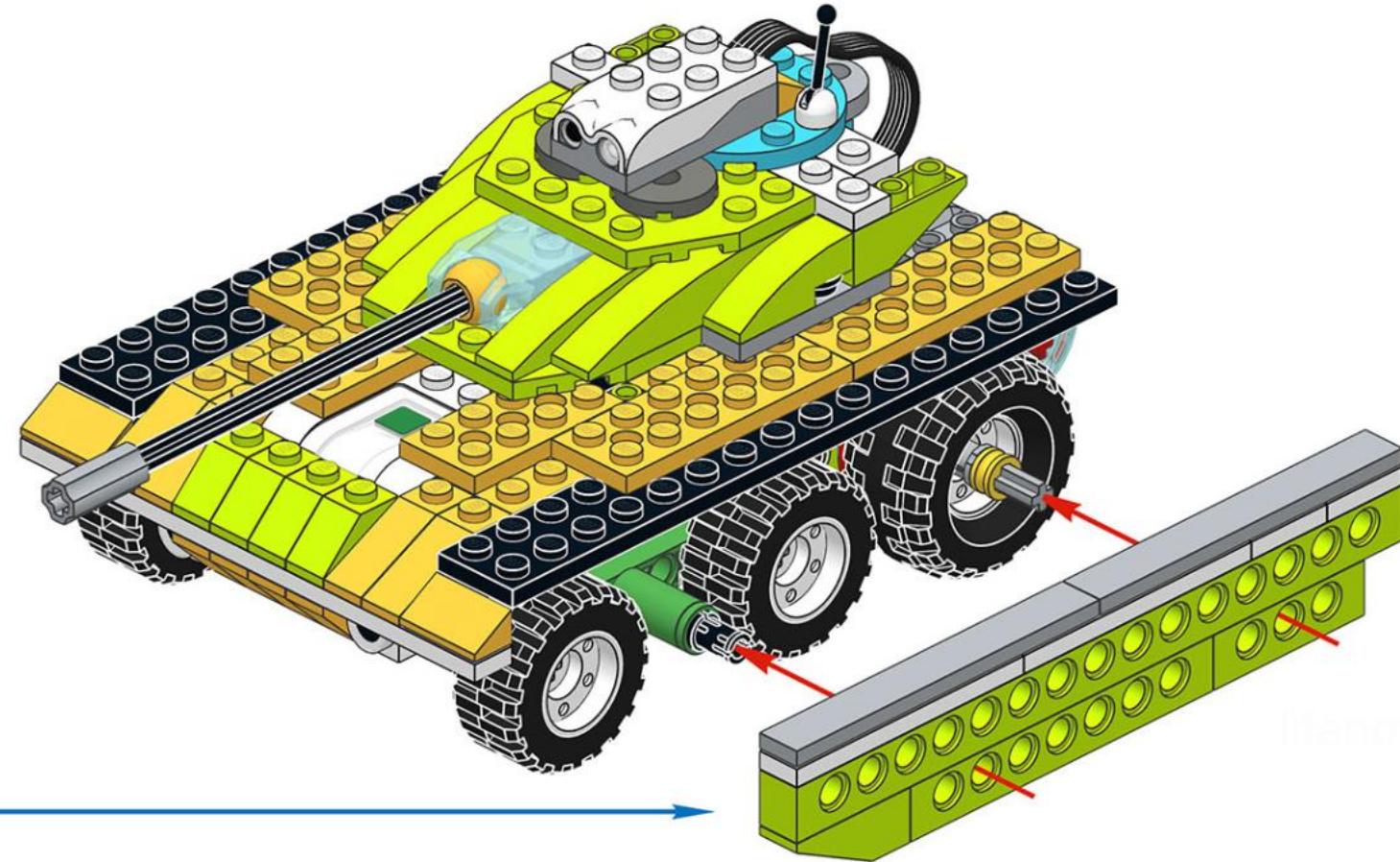
5



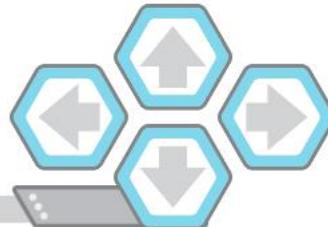
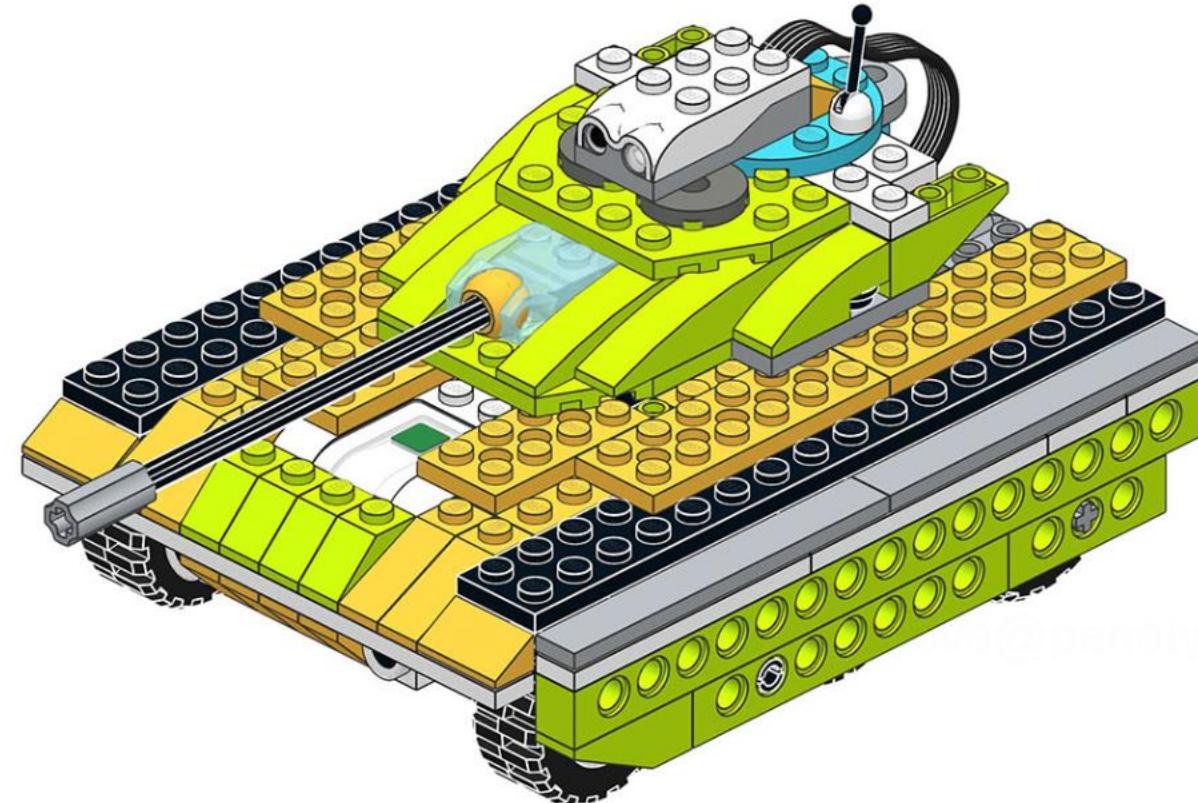
6

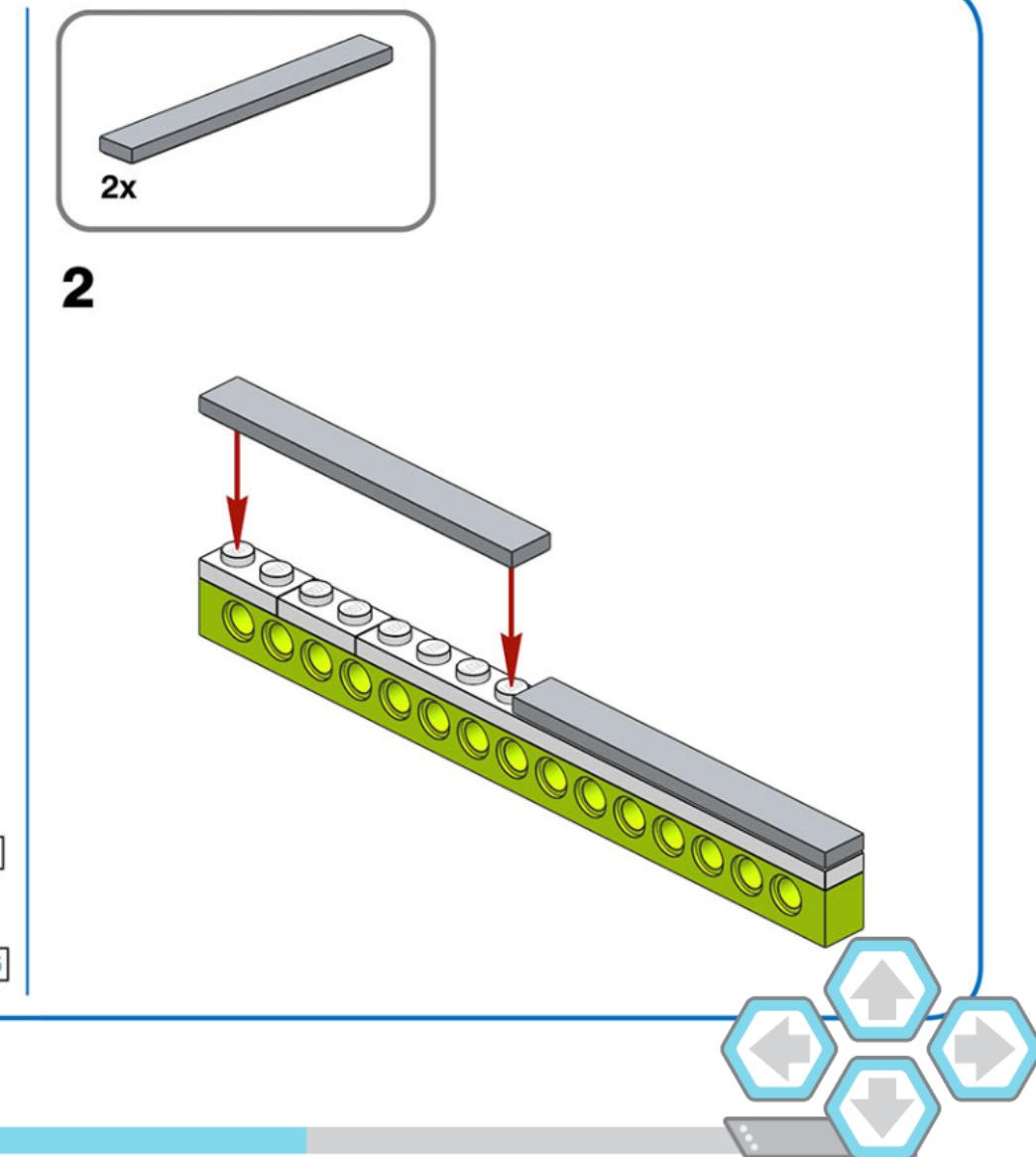
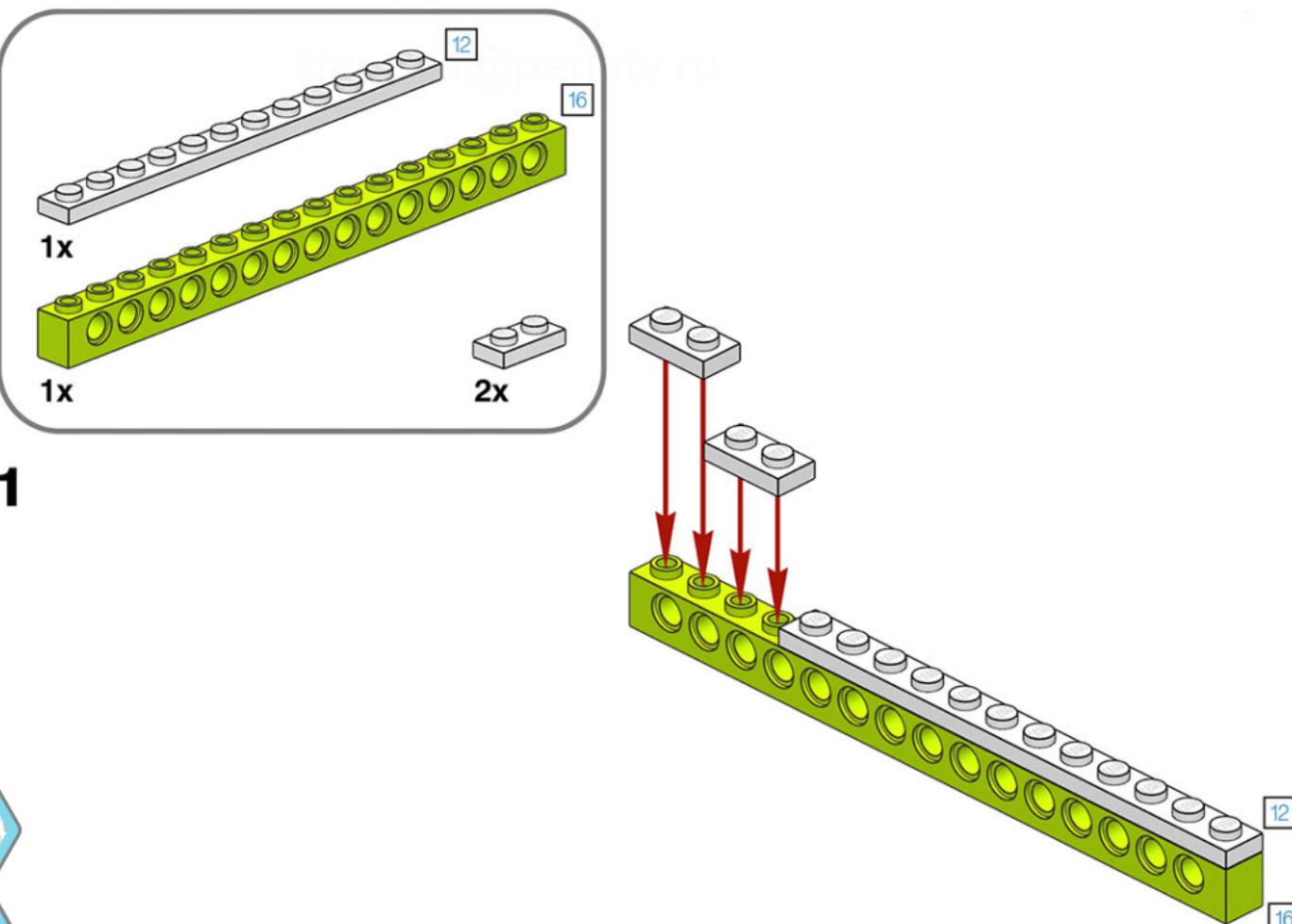


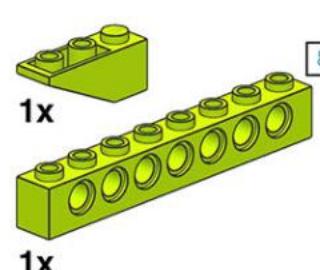
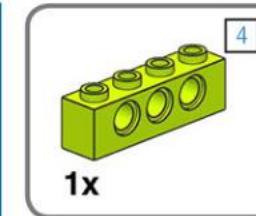
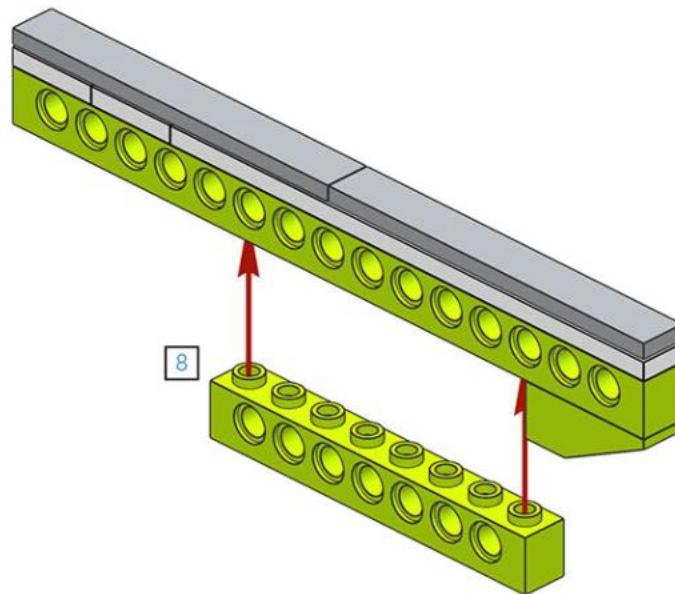
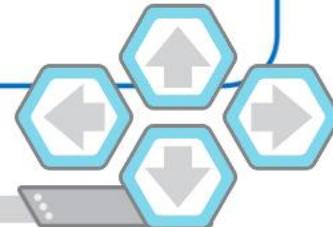
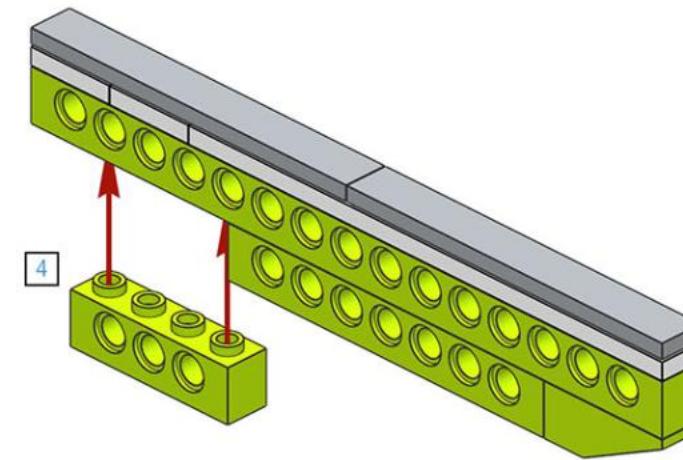
74



75

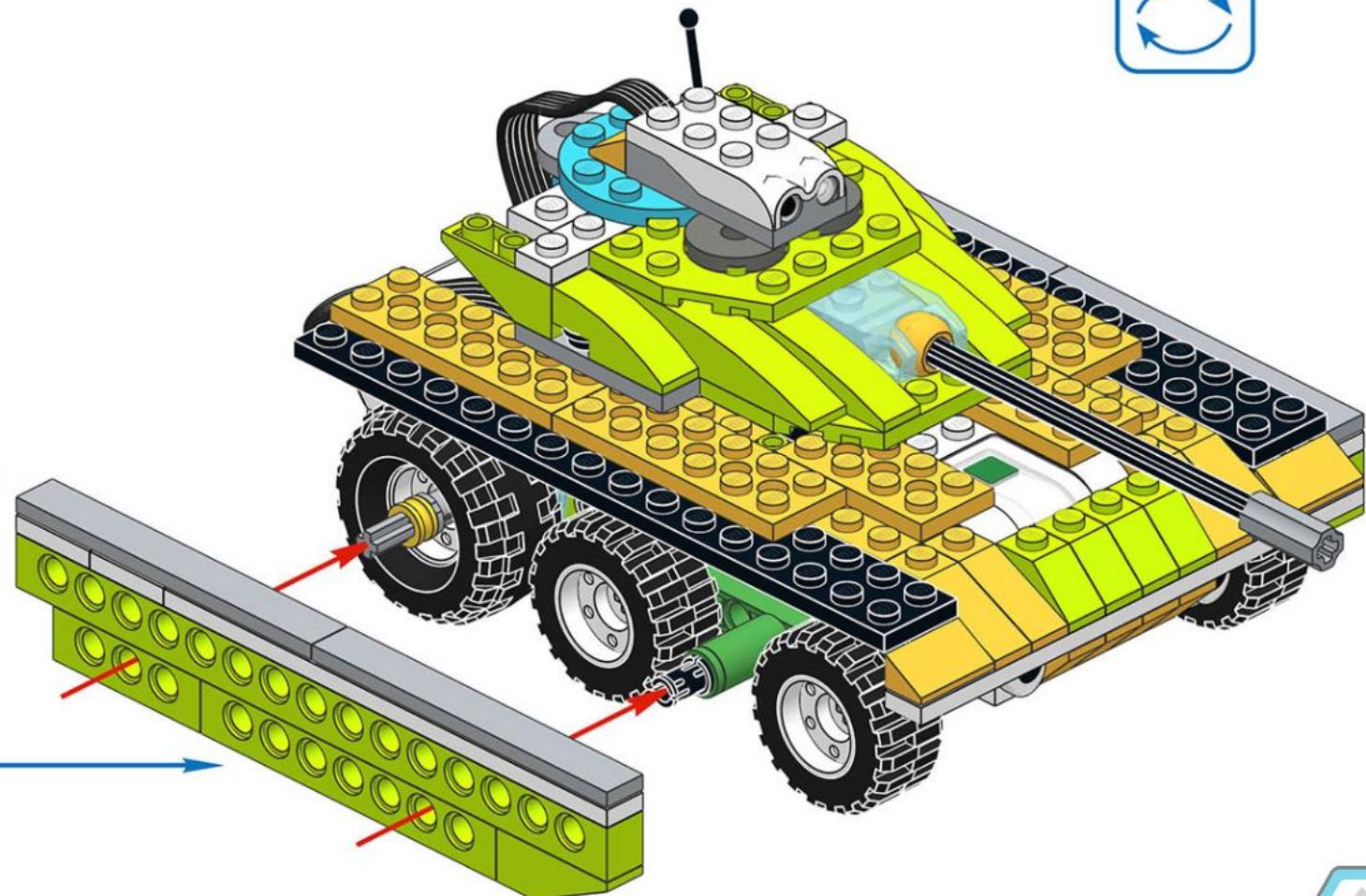
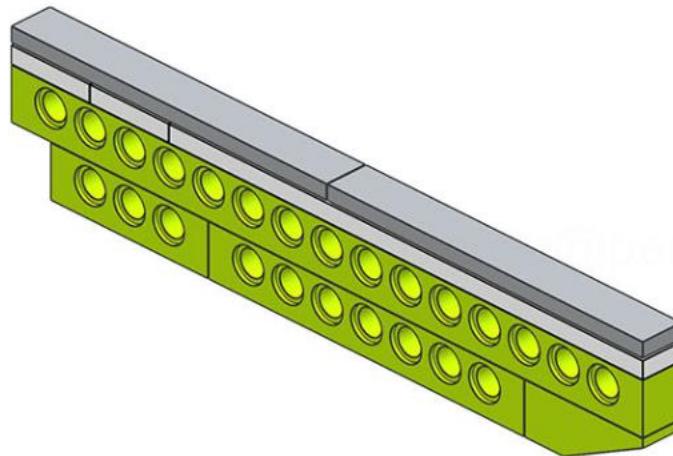




**3****4**



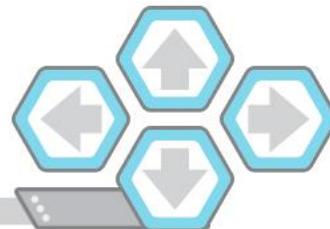
5



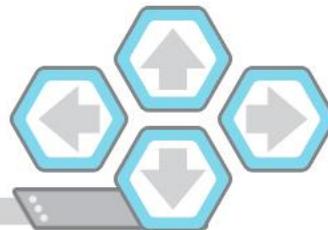
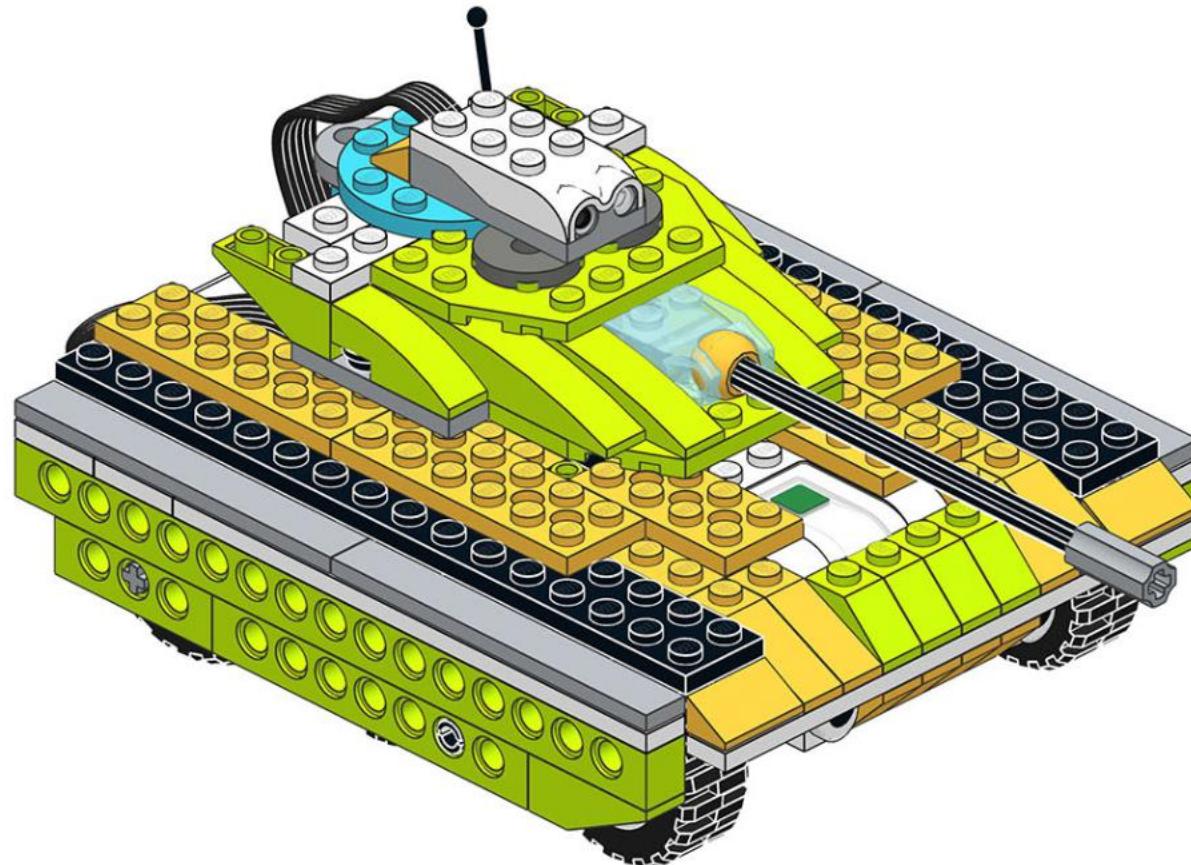
10/19

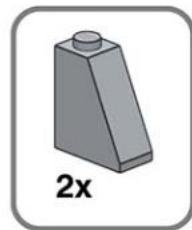
0

105

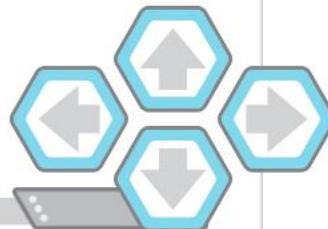
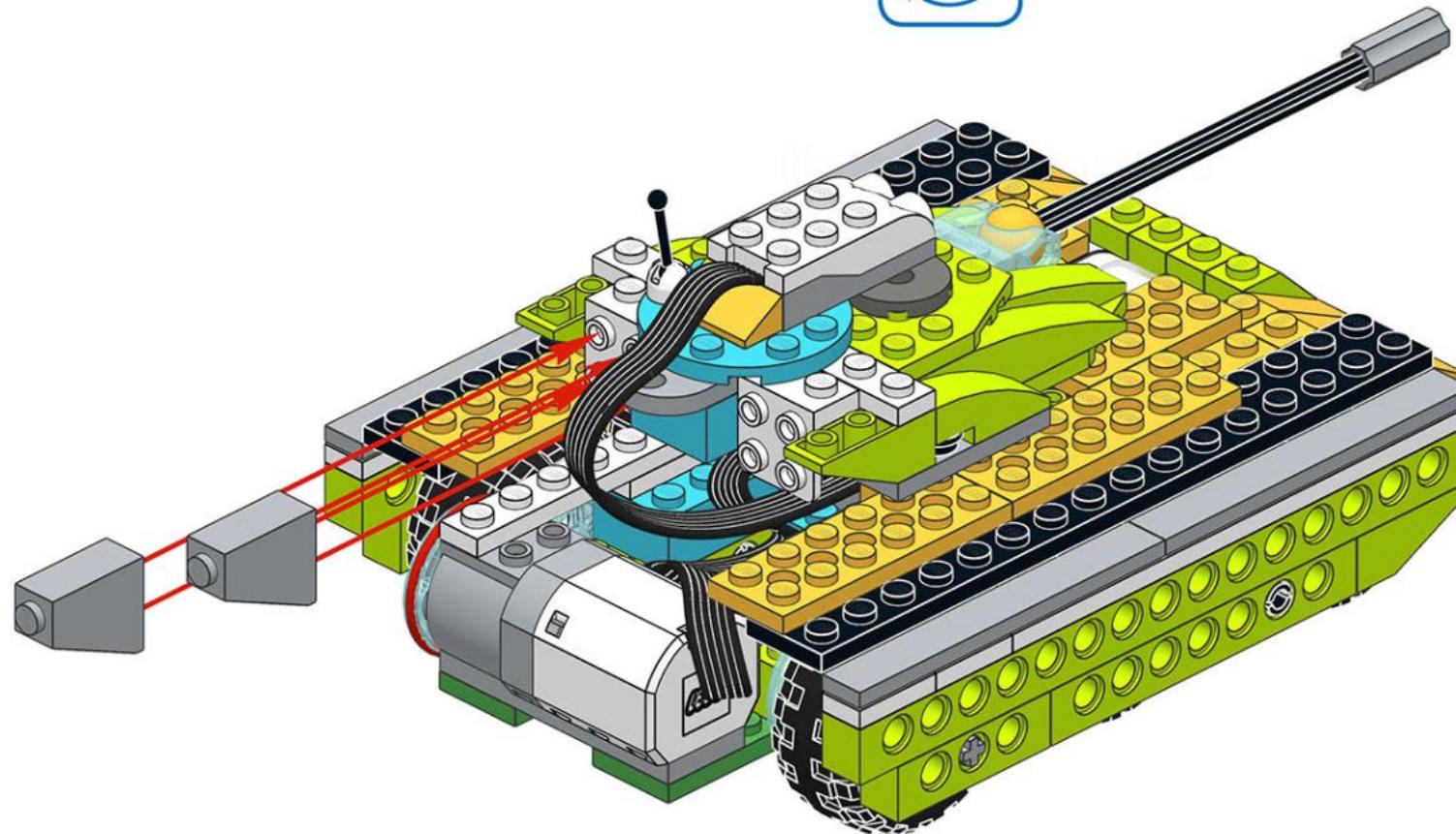


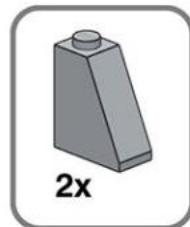
79



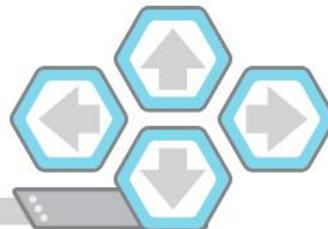
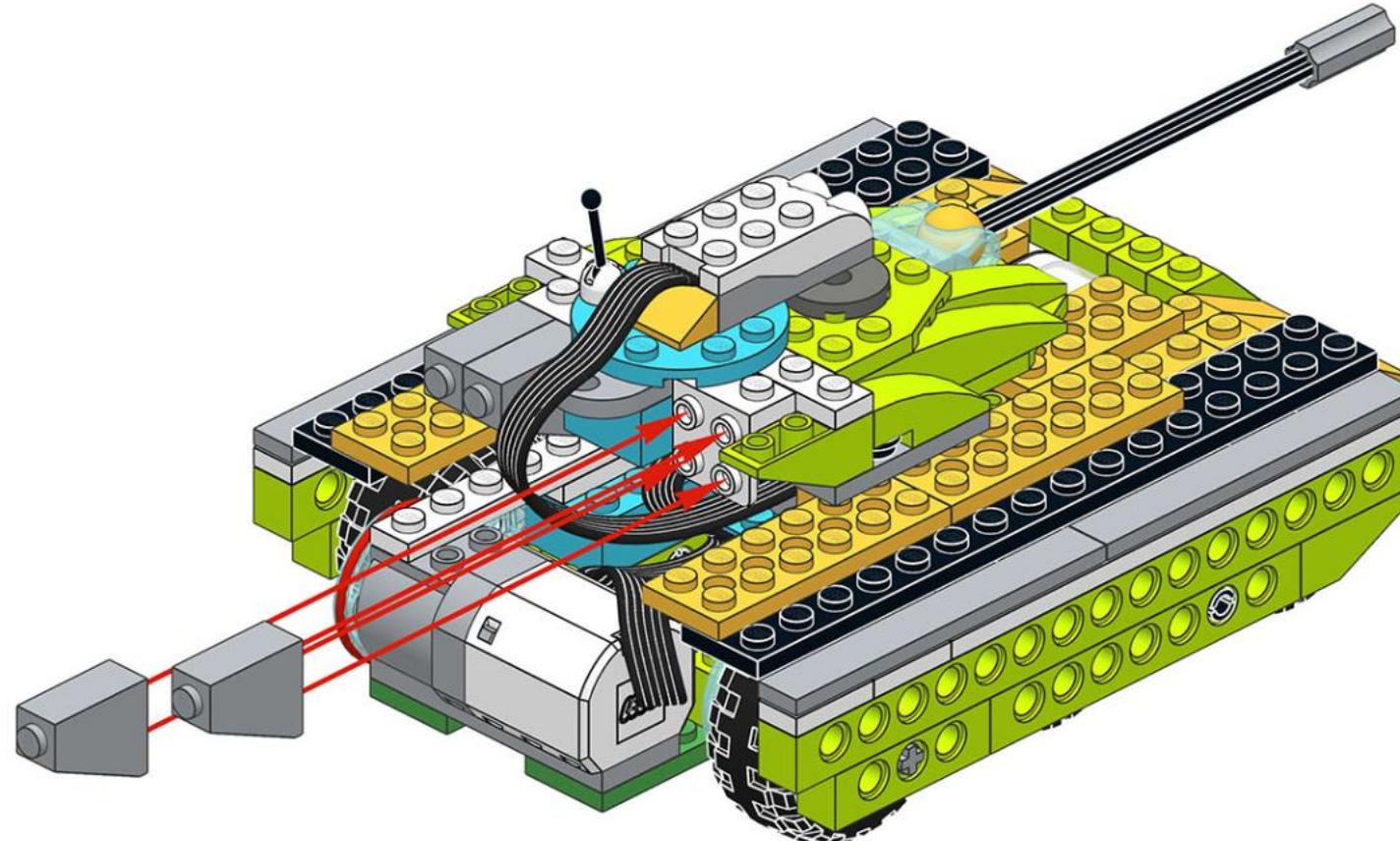


80



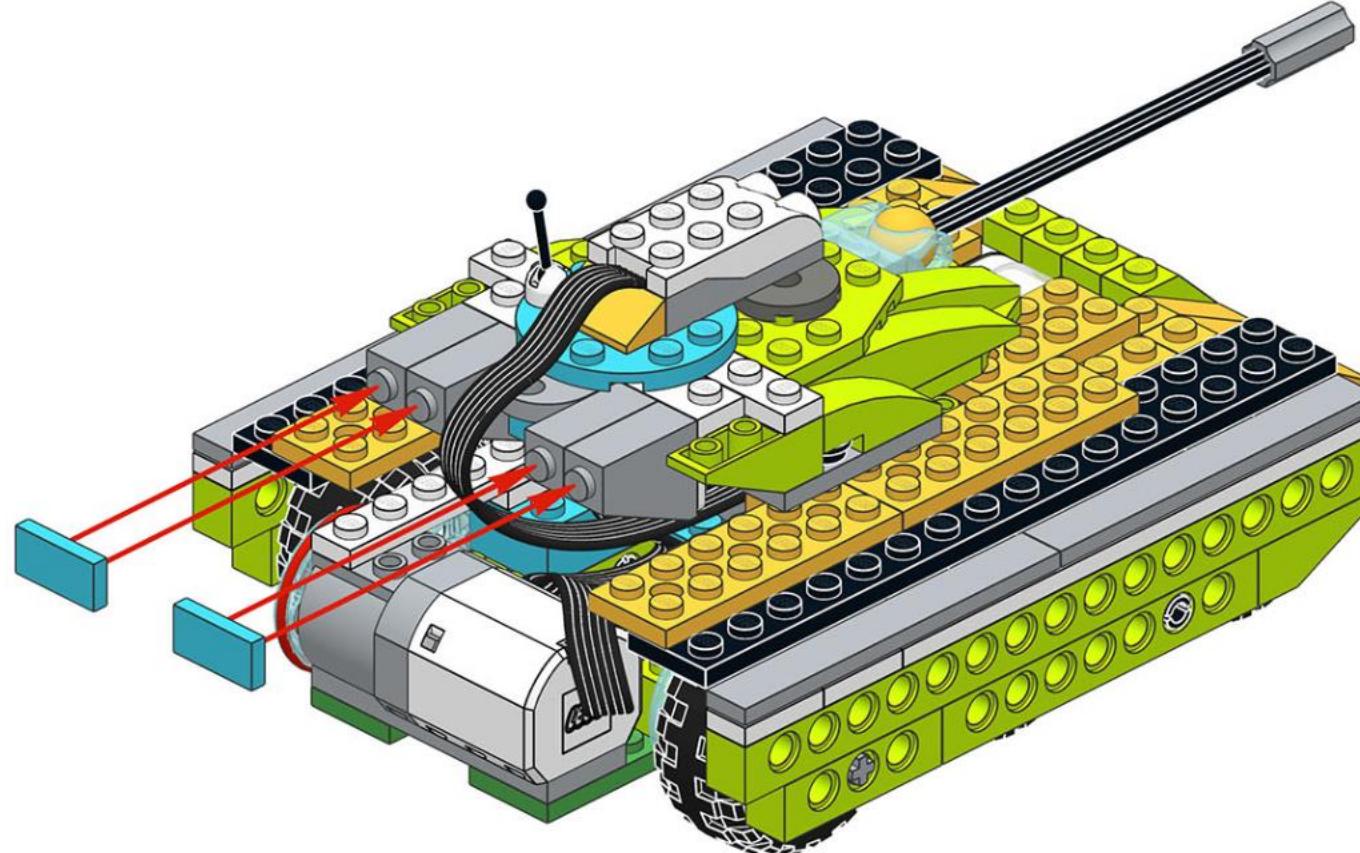


81



2x

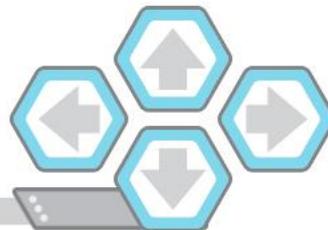
82



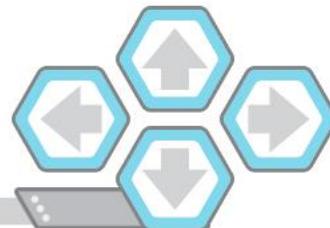
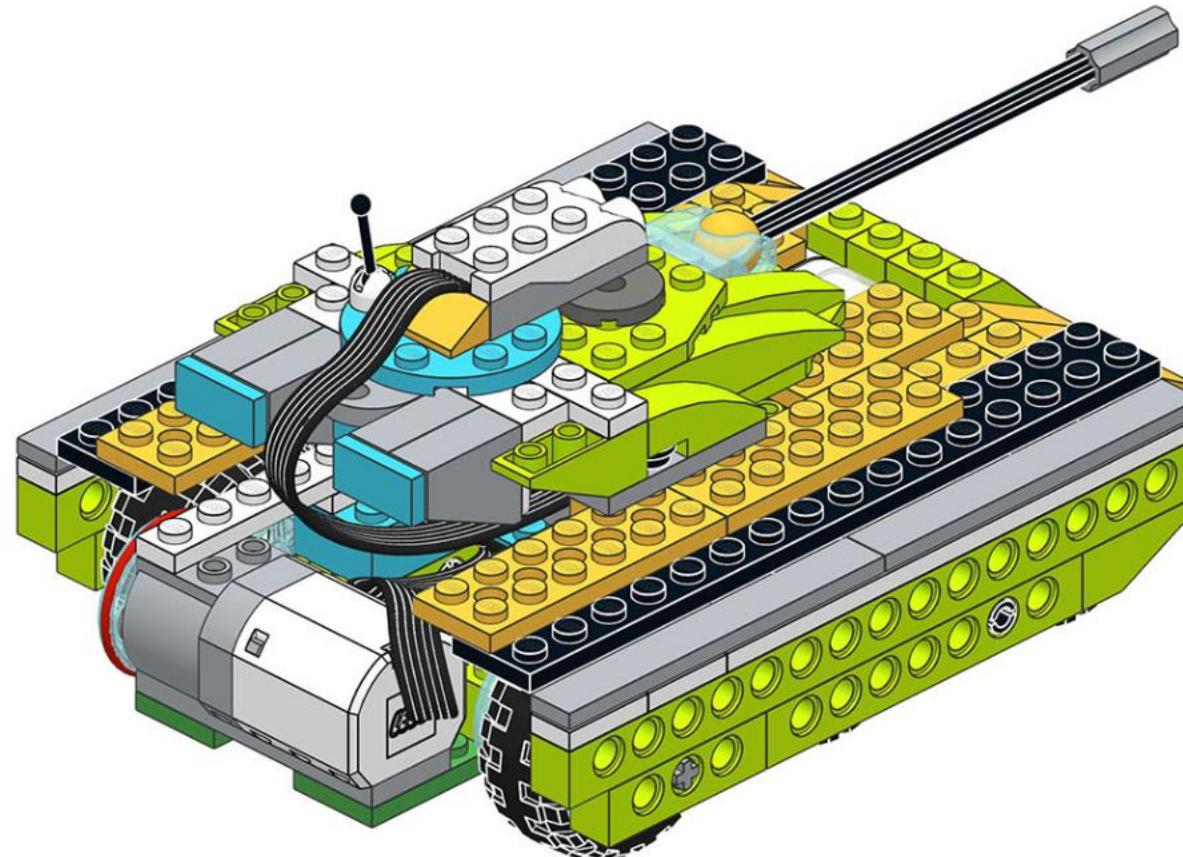
14/19

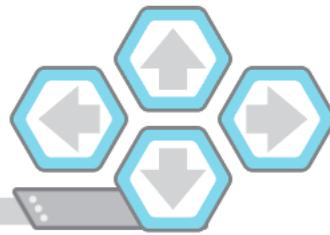
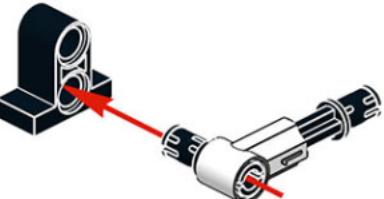
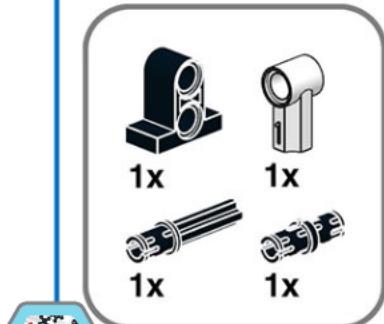
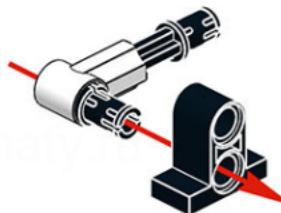
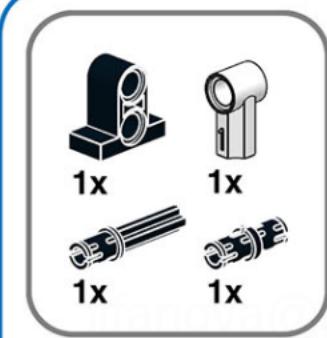
0

109

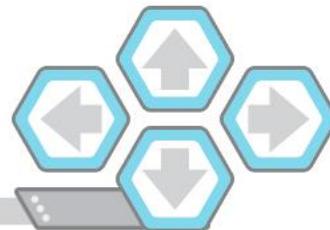
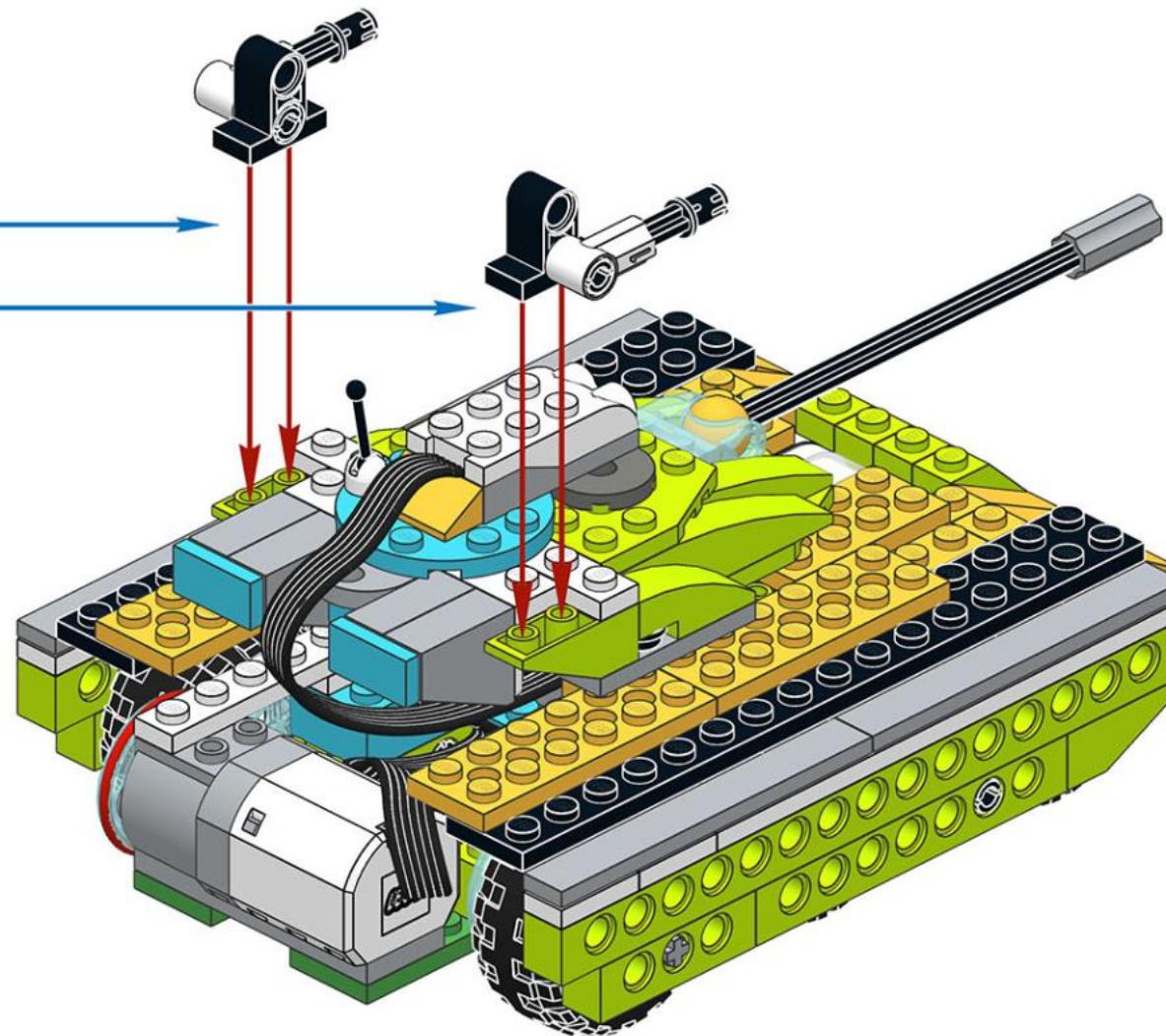


83

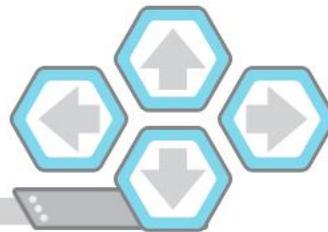
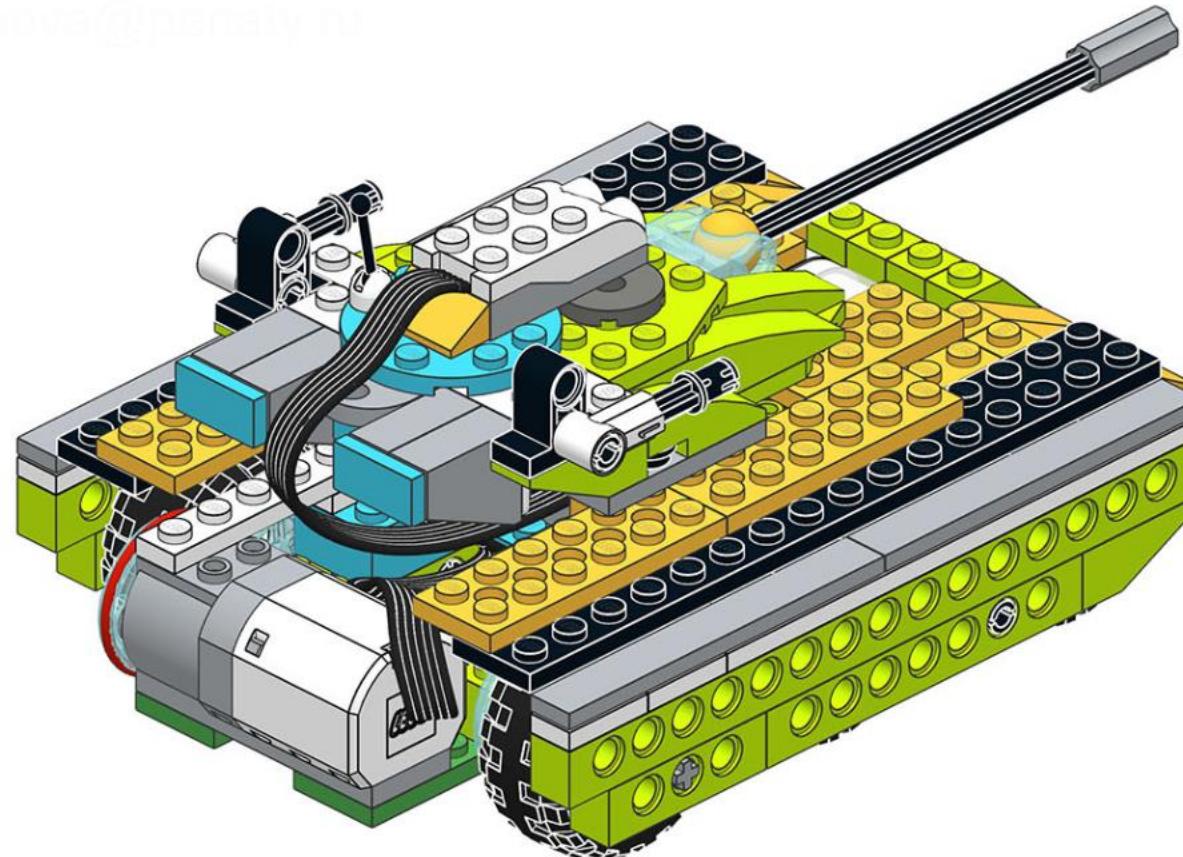




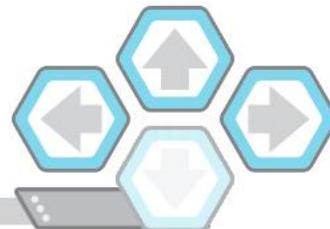
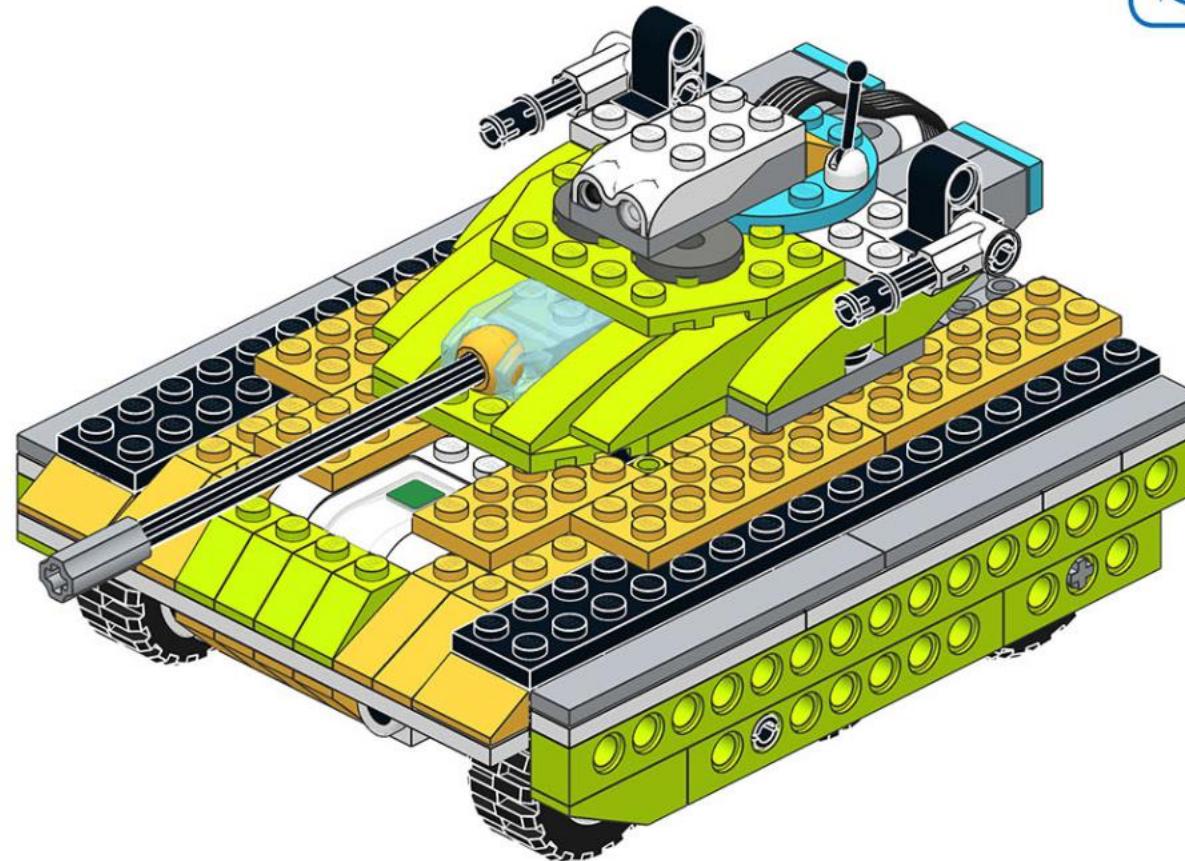
85



86



87





Проверьте!

Когда робот
двигается, кабели
не должны
тереться!



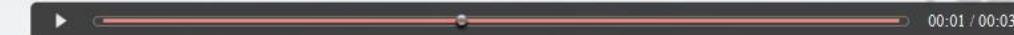


Задание 1

Запрограммируйте плавное ускорение от начальной скорости «1» до максимального значения «5». Ускорение используется в настоящих роботах для уменьшения нагрузки на части механизма.



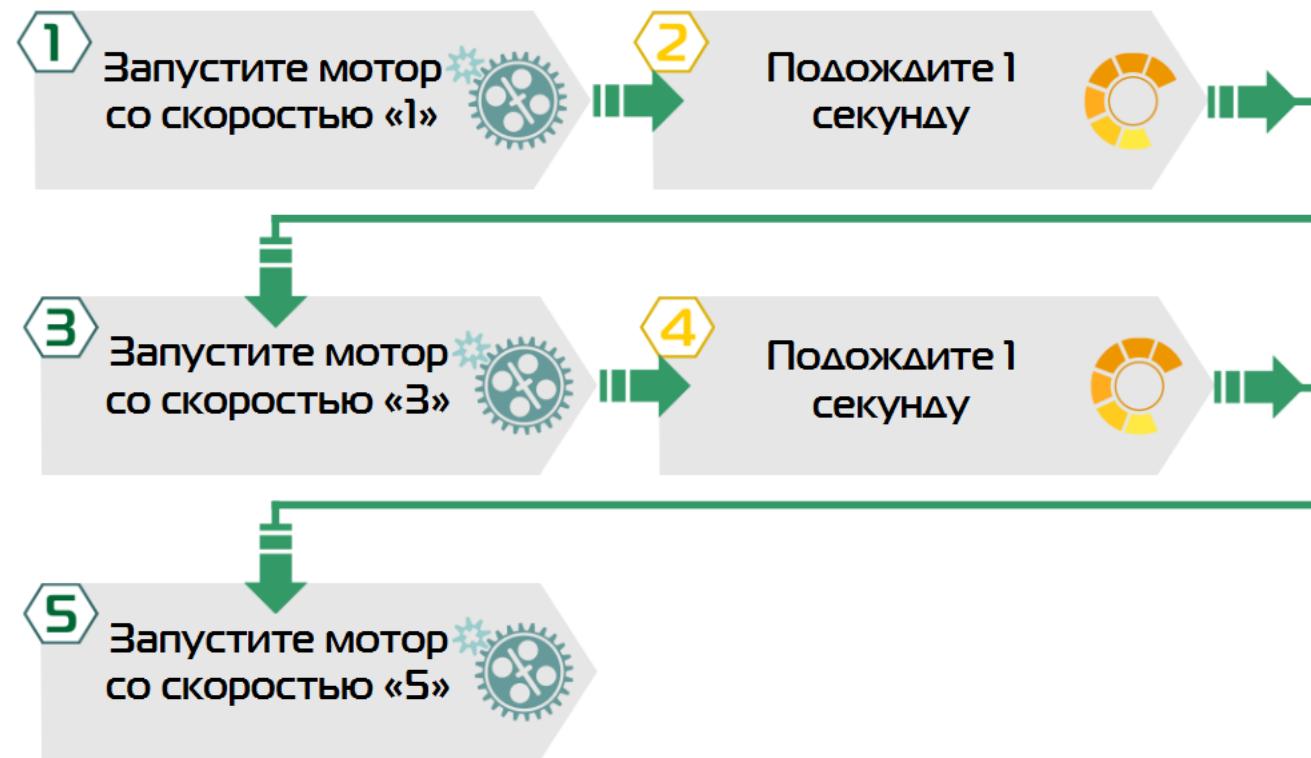
roboriseit.com





Задание 1. Алгоритм

Чтобы уменьшить нагрузку на механизм, часто ускорение выполняется плавно. Поэтому программа должна работать по следующему алгоритму:





Задание 1. Программа

Напишите программу как в примере ниже. Для переключения между шагами используйте кнопки 1, 2 и 3 под изображением программы.



Шаг:



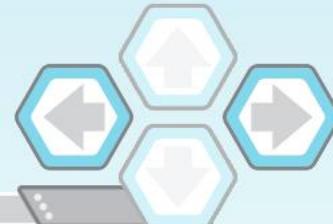


Задание 2

У робота есть подвеска на четырех передних колесах. Испытайте её на бездорожье!



roboriseit.com





Задание 2. Программа

Напишите и протестируйте программу по следующему примеру:



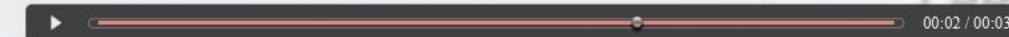


Задание 3

Запрограммируйте остановку работы после обнаружения препятствия.



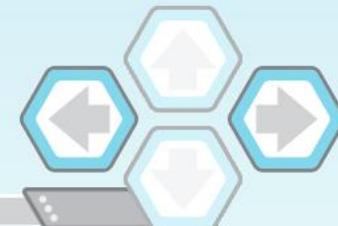
roboriseit.com





Задание 3. Программа

Создайте и протестируйте программу по следующему примеру:



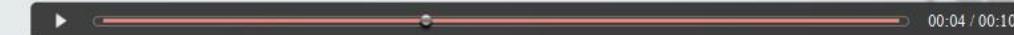


Задание 4

Запрограммируйте робота следовать за ближайшим танком. Все роботы в колонне должны запускаться и останавливаться синхронно с первым роботом в колонне.



roboriseit.com





Задание 4. Программа

Напишите программу как в примере ниже. Для переключения между шагами используйте кнопки 1, 2 и 3 под изображением программы.



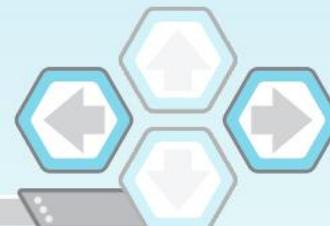
Ожидание
уменьшения
расстояния



Цикл



Шаг:





Задание 4. Вопрос

Какой программный блок позволяет роботу остановиться, когда обнаружено препятствие?



Время ответа



Задание 5*

Запрограммируйте цветные оповещения режима работы робота. Включите зеленую подсветку, когда робот движется, и красную, когда робот останавливается.

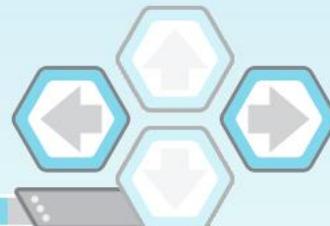




Задание 5. Программа

ROBORISE-IT!
ROBOTIC EDUCATION

Измените и протестируйте программу по следующему примеру:





Обсудите!

- ➡ Как танки могут помочь в спасательных операциях?
- ➡ Как датчик движения используется в вашем роботе?
- ➡ Какой тип трансмиссии используется в вашем роботе?





Ваши достижения

Всего:

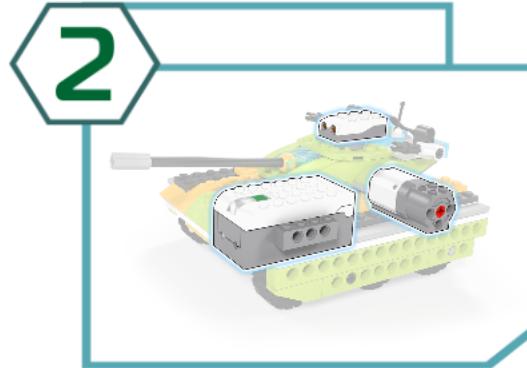
9



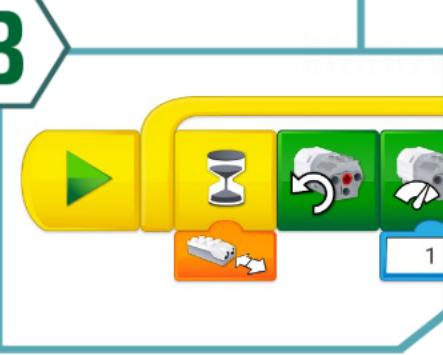
1



2



3



4

