

Robot építési útmutató

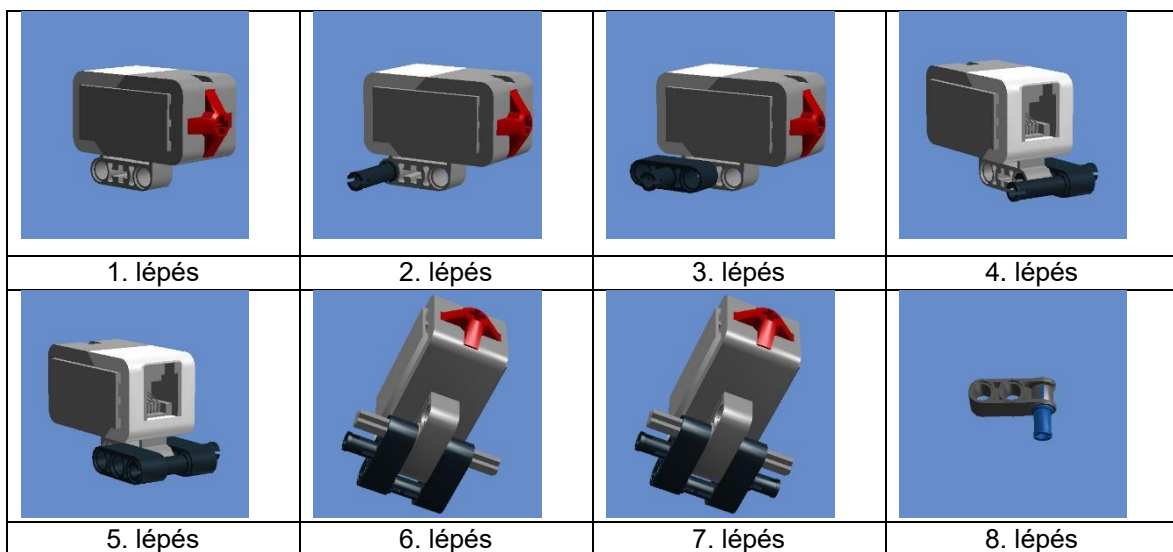
Alaprobot építési útmutató:

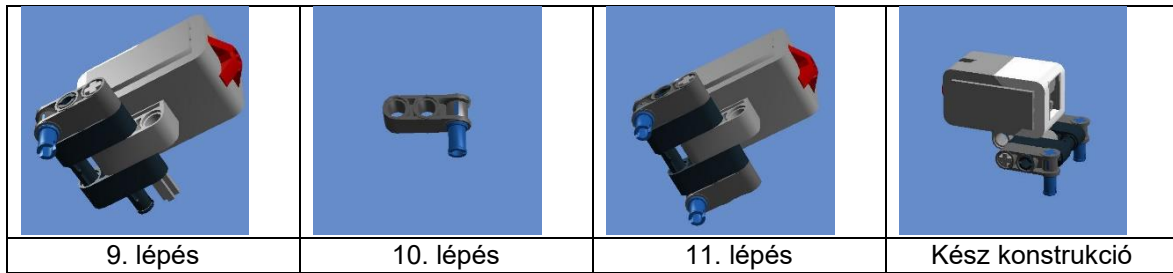
<https://le-www-live-s.lego.com/sc/media/lessons/mindstorms-ev3/building-instructions/ev3-rem-driving-base-79bebf16bd491186ea9c9069842155e.pdf>

Emelőkar építési útmutató:

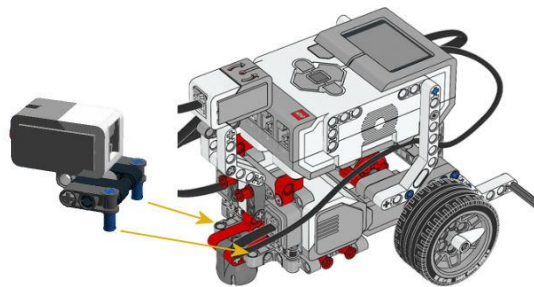
<https://le-www-live-s.lego.com/sc/media/lessons/mindstorms-ev3/building-instructions/ev3-medium-motor-driving-base-e66e2fc0d917485ef1aa023e8358e7a7.pdf>

Ütközésérzékelő építése





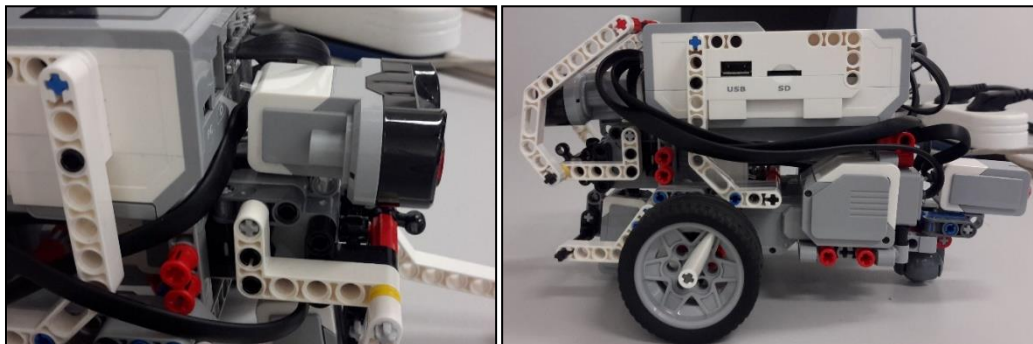
Az elkészült ütközésérzékelőt a robot hátsó részére lehet csatlakoztatni.



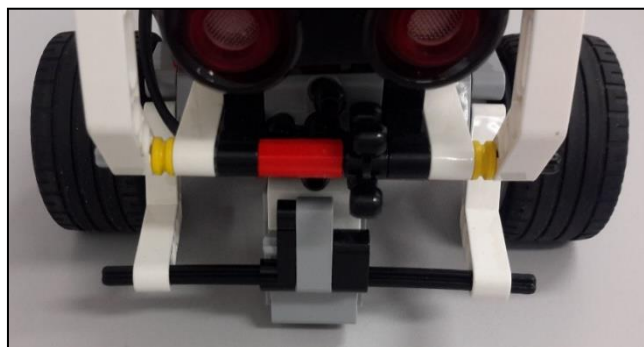
Ultraszhang szenzor és színérzékelő építése

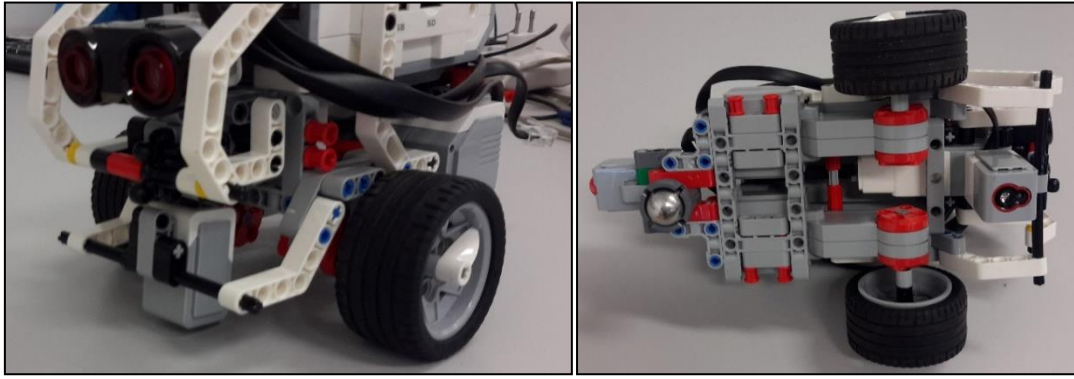
Az alábbi képek mutatják, hogy hogyan kell a robotra elhelyezni az ultrahang szenzort és a fény/színérzékelőt.

Ultraszhang szenzor

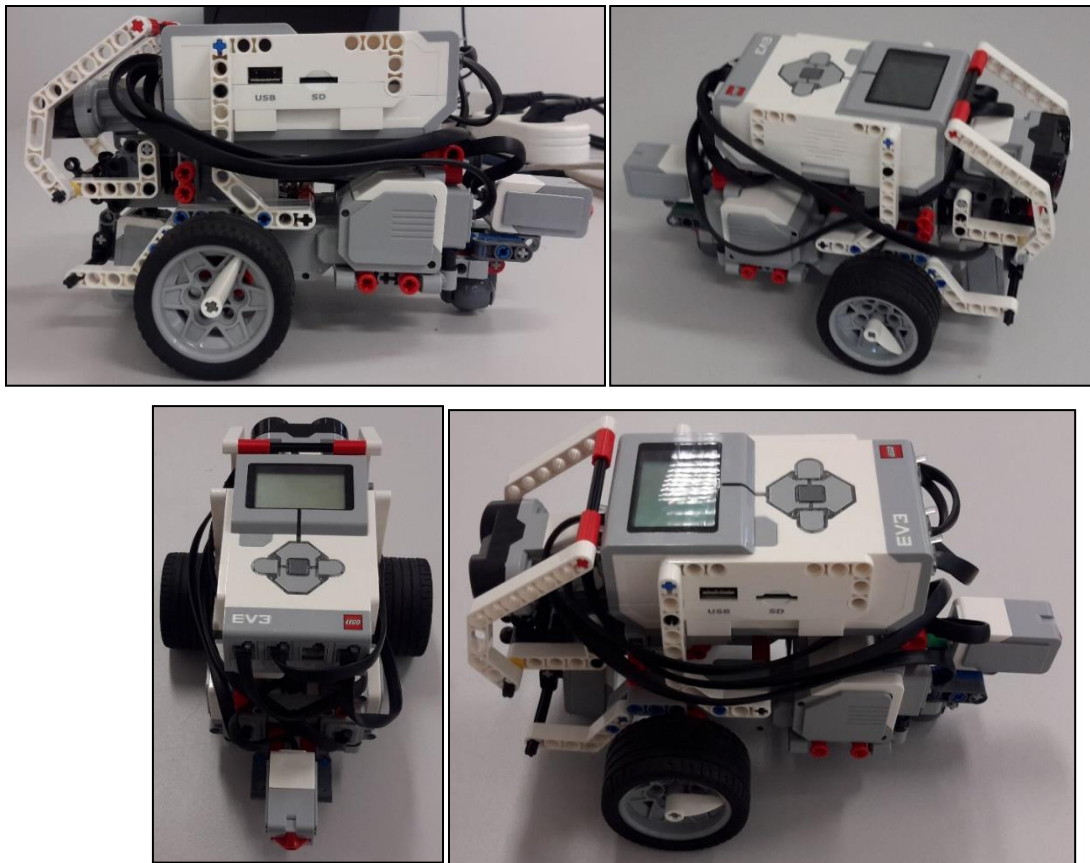


Fény/szín érzékelő

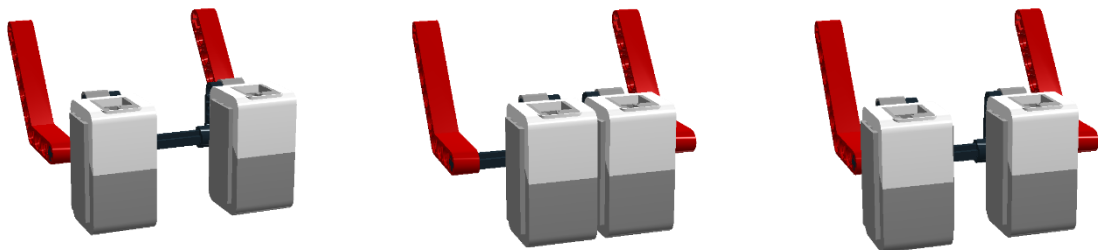


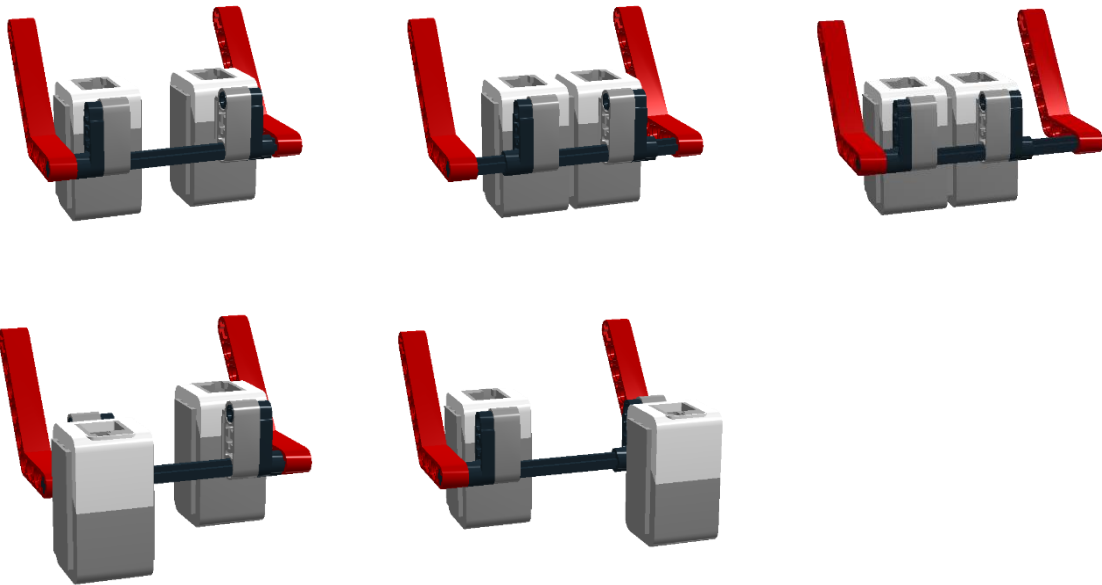


A felépített robot egy színszenzorral



A fény szenzort tartalmazó rúdra elhelyezhető még egy színszenzor, így hatékonyabban oldhatók meg bizonyos feladatok. A két színszenzor egymás viszonyított elhelyezése többféle módon is lehetséges. Az alábbi ábrásor mutat ezek közül néhányat.





Az építés befejezéseként ellenőrizzük, hogy a motorok és a szenzorok az alábbi kiosztásnak megfelelően csatlakoznak-e!

Motorok:

- Large Motor: B illetve C port
- Medium Motor: A port

Szenzorok:

- Touch Sensor: 1-es port
- Color Sensor: 2-es port
- Color Sensor: 3-as port
- Ultrasonic Sensor: 4-es port