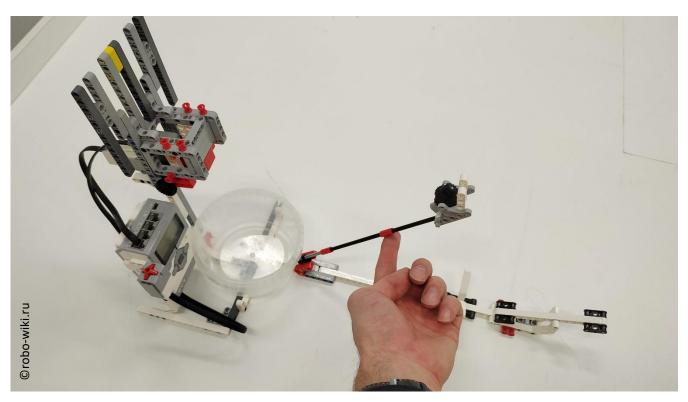


Моторные механизмы Датчики

Баскетбол с автоматическим счетчиком

Версия документа: 1.0

Внешний вид:



Оборудование: базовый набор Lego Mindstorms Education EV3, пластиковый контейнер (не обязательно).

Механизмы: зубчатая передача, рычаг.

Датчики: датчик касания (1 шт.), датчик цвета (1 шт.).

Описание.

В данной практической работе необходимо собрать устройство, которое ведет автоматический подсчет забитых мячей в баскетбольную корзину. Корзина имеет затвор, открываемый средним мотором.

Подсчет мячей ведется с помощью датчика цвета, который работает в режиме «Яркость отраженного света». При пустой корзине датчик показывает в среднем около 6 процентов отраженного света от сплошной передней стенки и нижнего затвора, выполненного из красных балок. После попадания черного мяча яркость падает до 3-4 процентов – затвор автоматически открывается.



Задача. В течении 120 секунд необходимо забросить в корзину наибольшее количество мячей. Запуск игры происходит после нажатия на датчик касания. Результат по истечении времени выводится на экран блока EV3.

В качестве мяча можно использовать зубчатые колеса черного цвета. Пример:



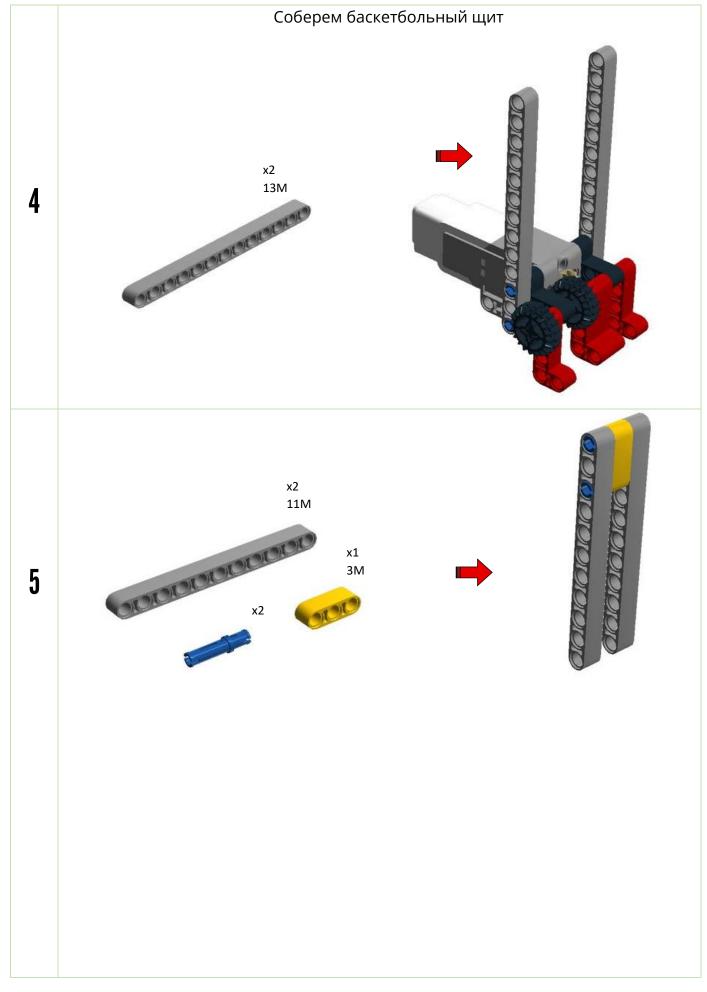




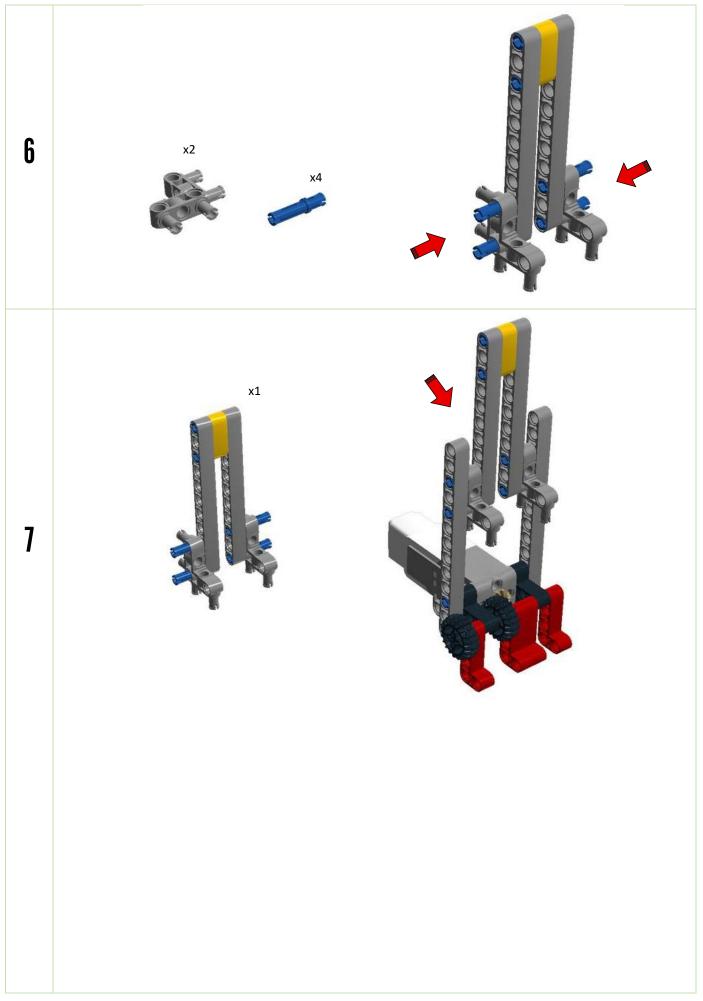
Сборка конструкции

Баскетбольная корзина в этой игре по умолчанию закрыта. При попадании мяча открывание затвора будет происходить с помощью среднего мотора EV3 х1 Установи коническое ведущее зубчатое колесо на 12 зубчиков 2 х1 z12 Установи ведомое зубчатое колесо и балки для затвора х1 3 х2 z20

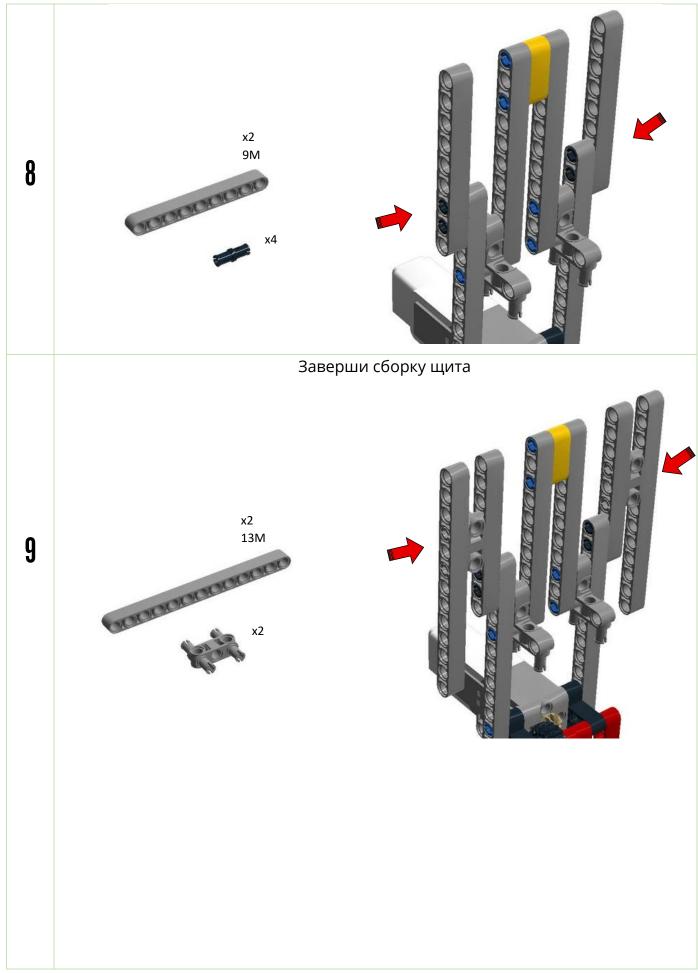




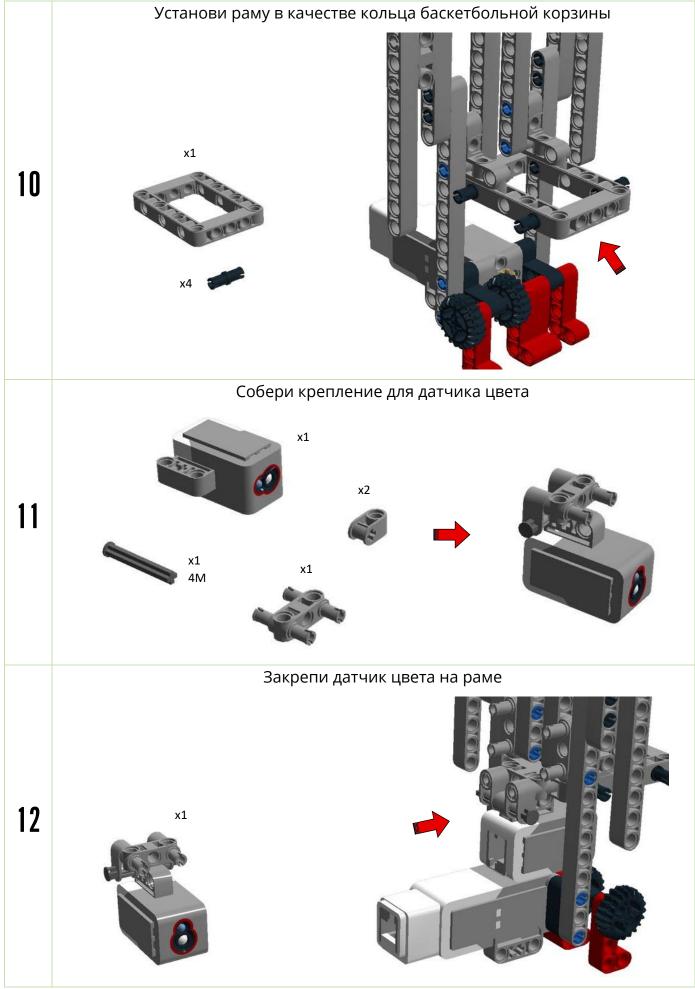




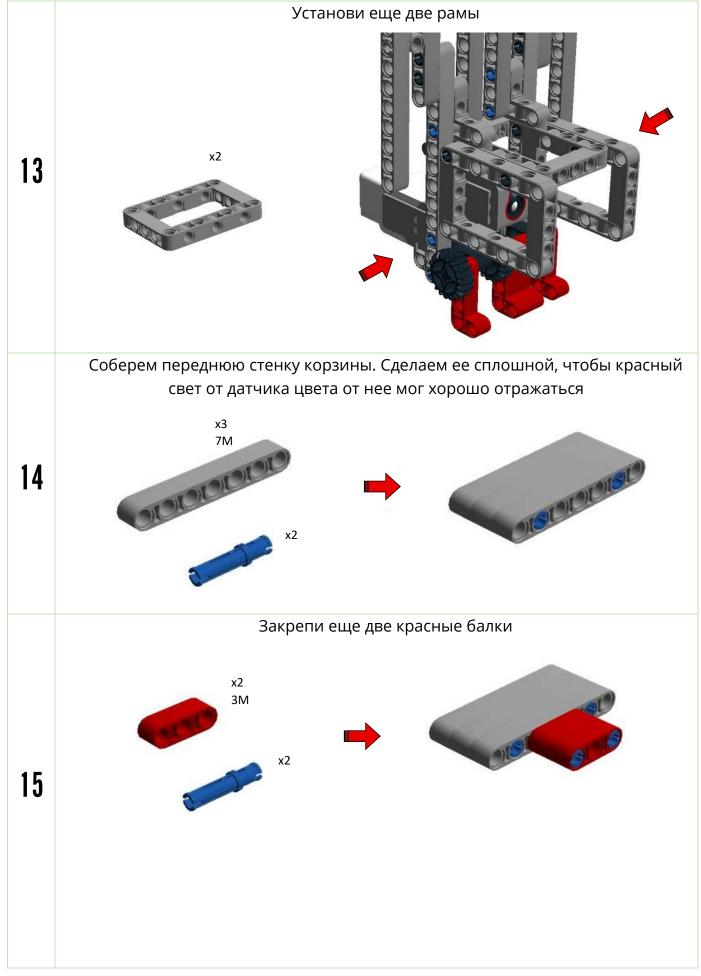




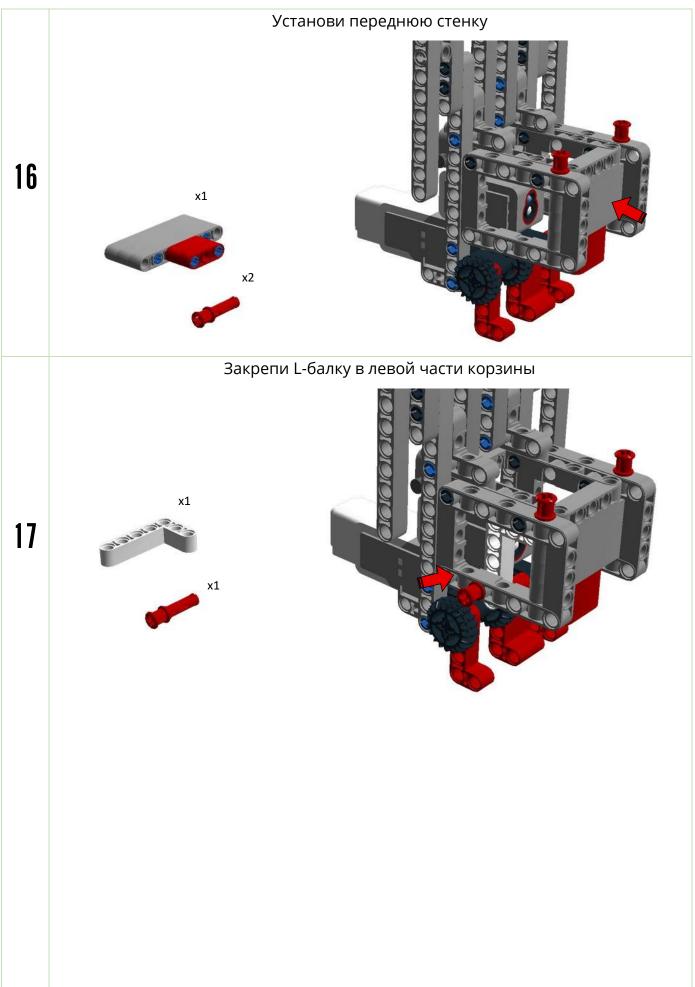








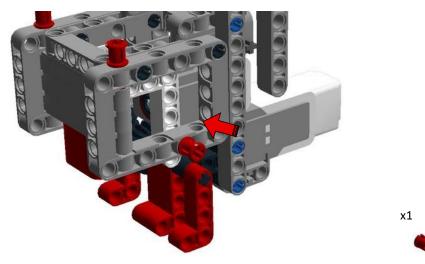


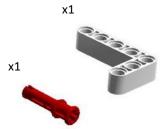




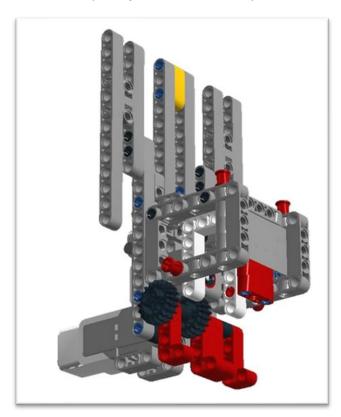
Закрепи L-балку в правой части корзины

18

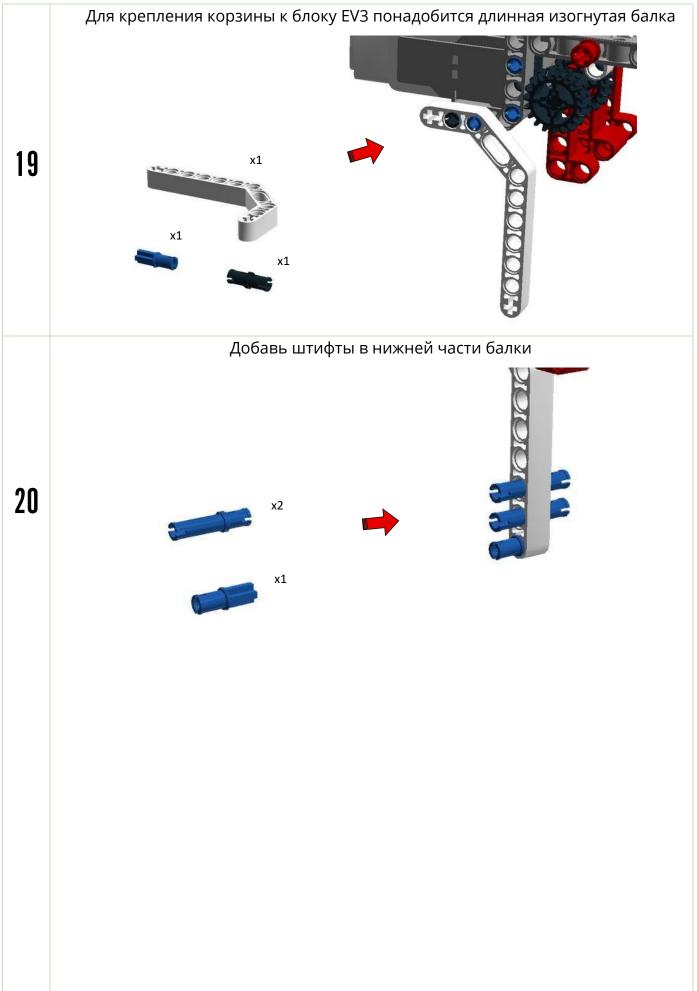




Общий вид на корзину с щитом и открытым затвором:

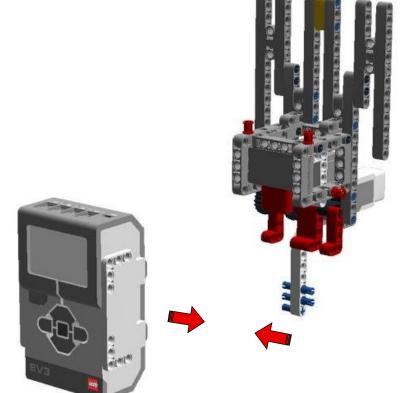




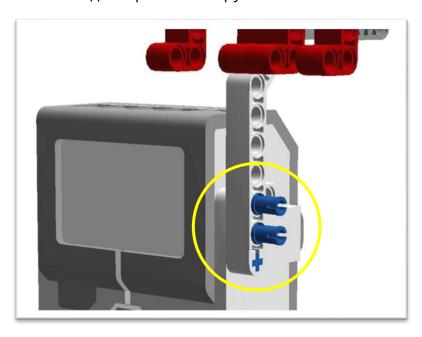




Соедини микрокомпьютер и баскетбольную корзину

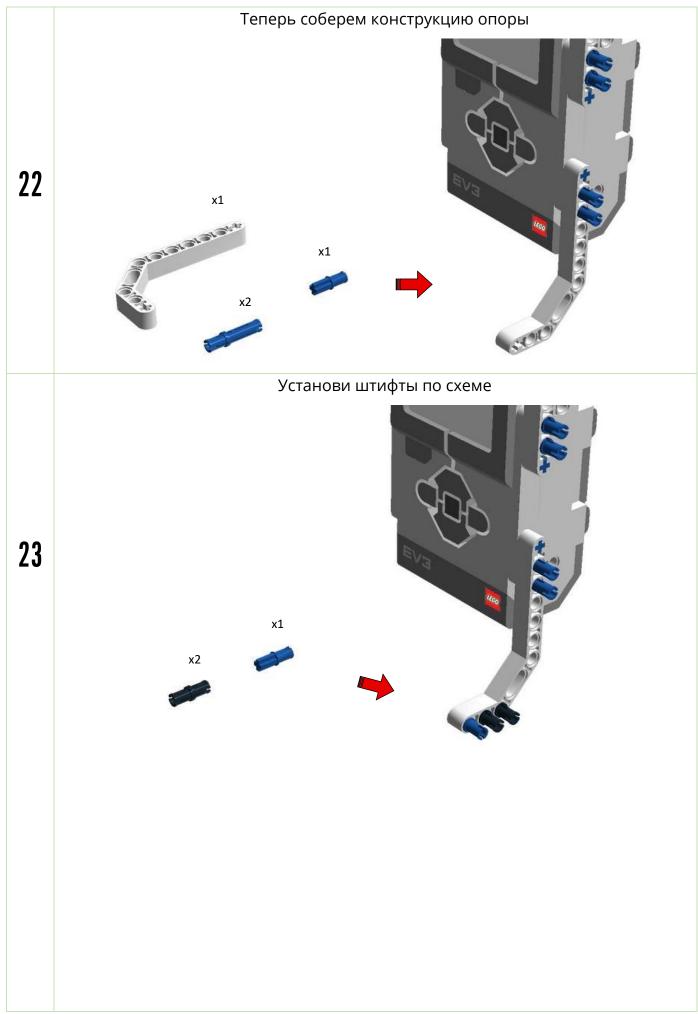


Вид на крепление крупным планом:

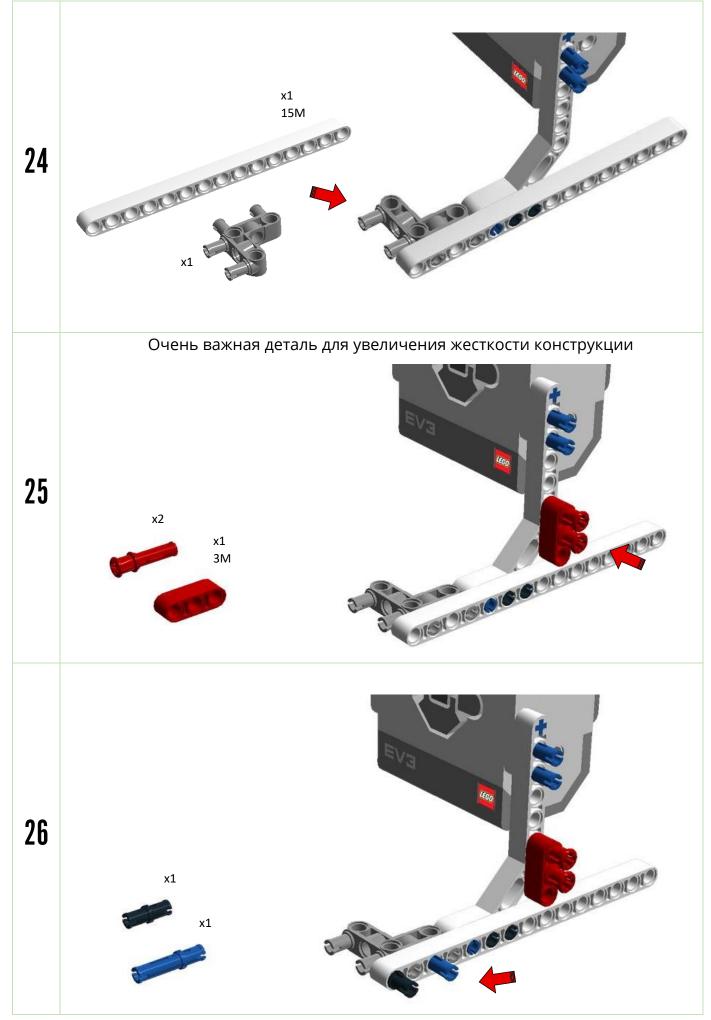


21

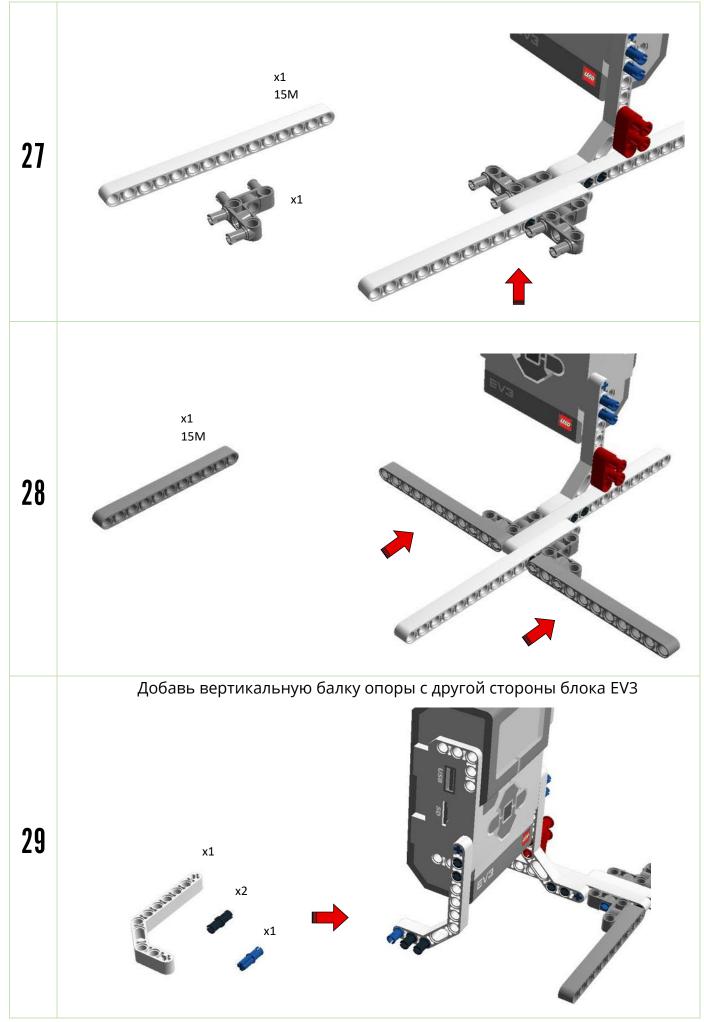




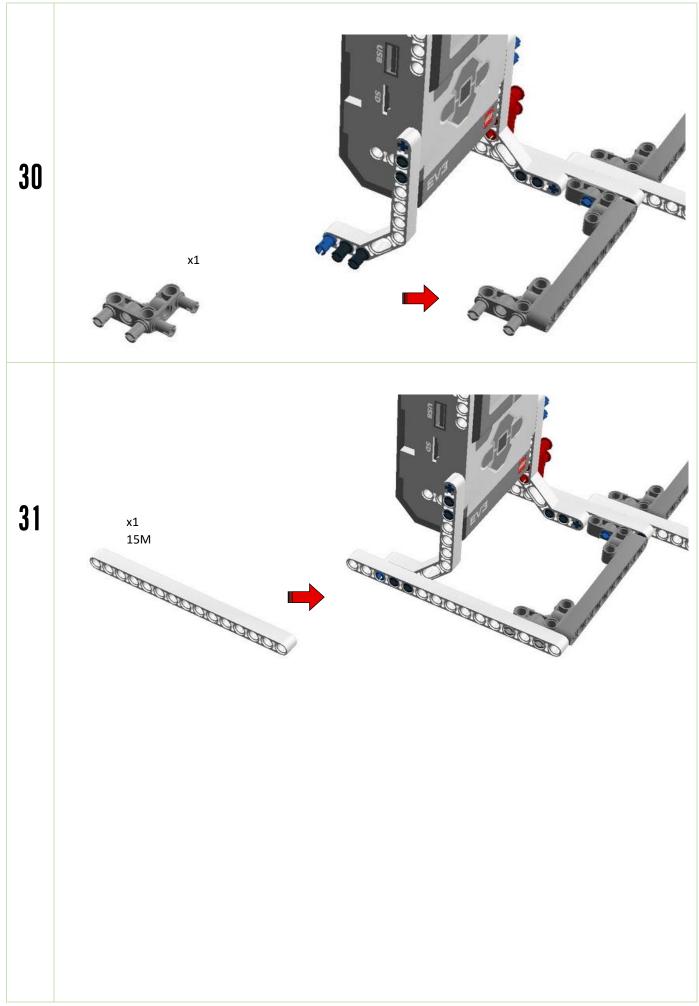








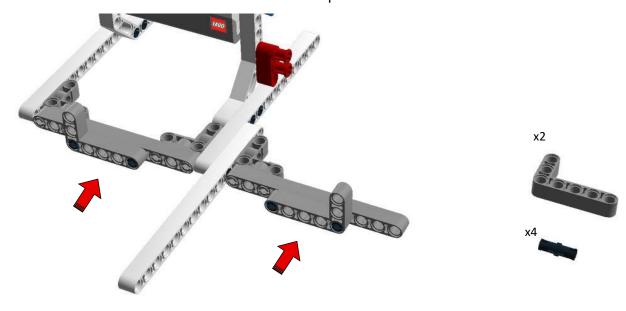




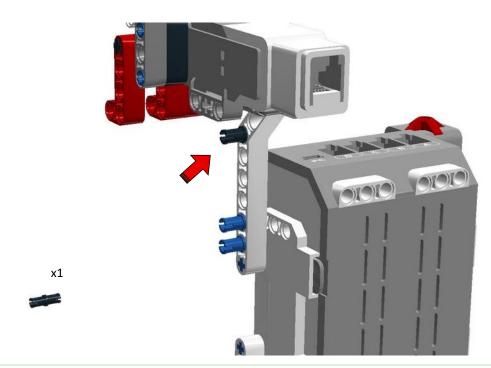




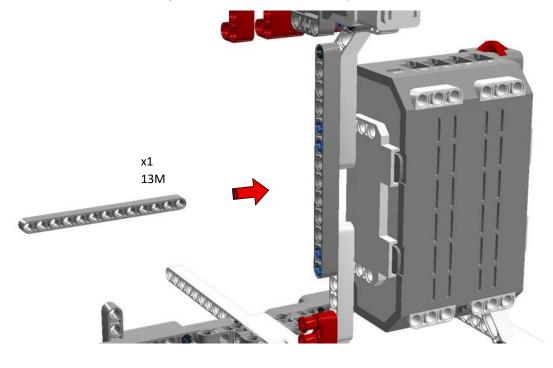
Изогнутые L-балки помогут зафиксировать «улавливатель» для мячей – пластиковый контейнер или другую емкость, в которую будут попадать мячи после броска



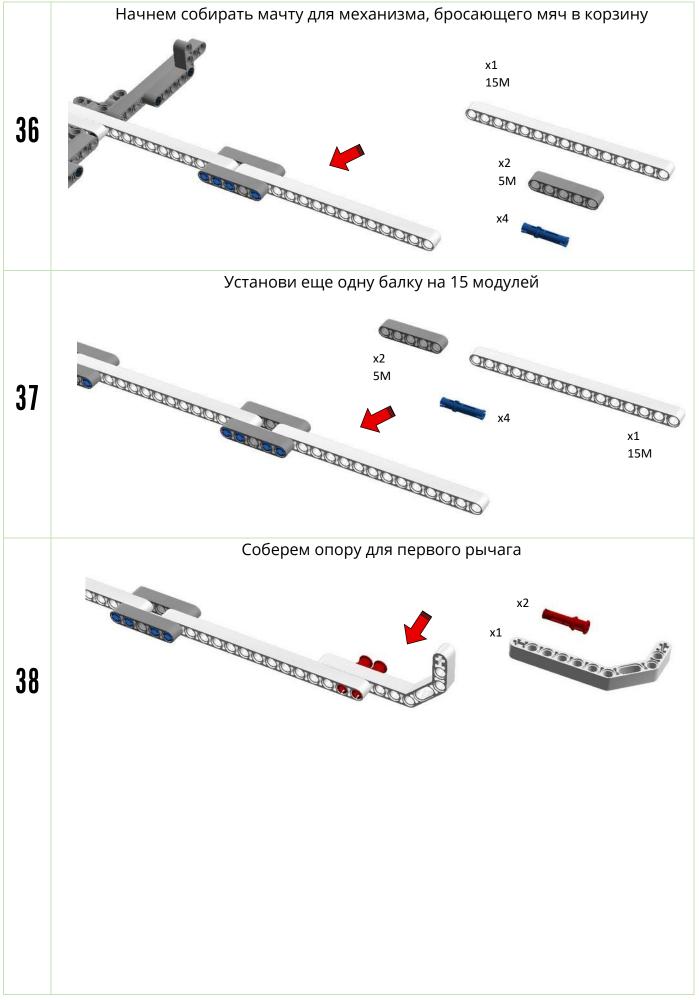




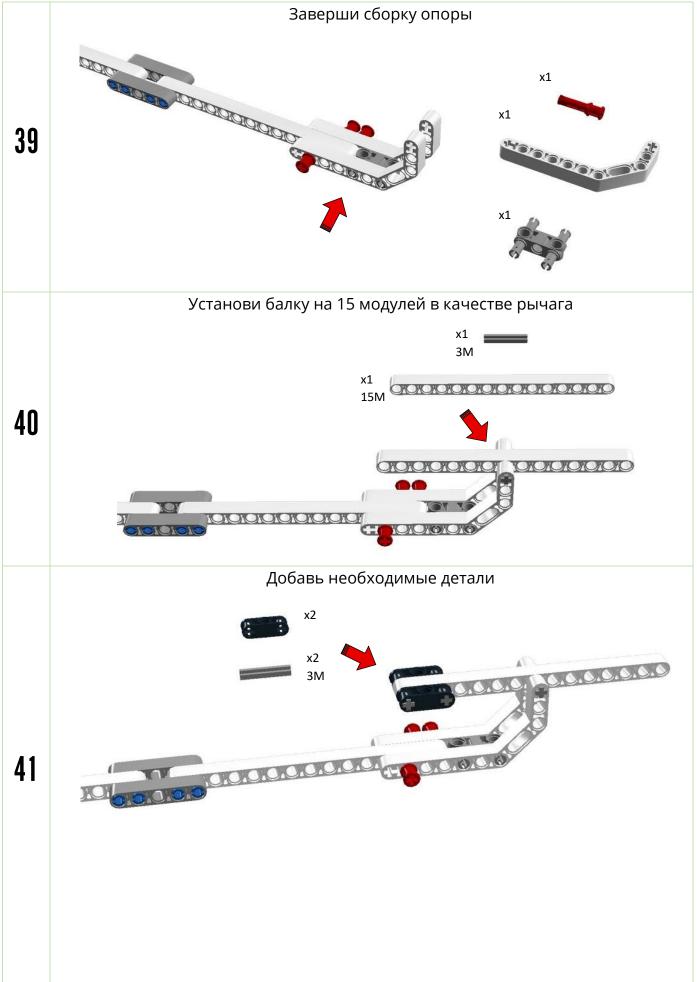
Данная балка увеличит жесткость вертикальной стойки



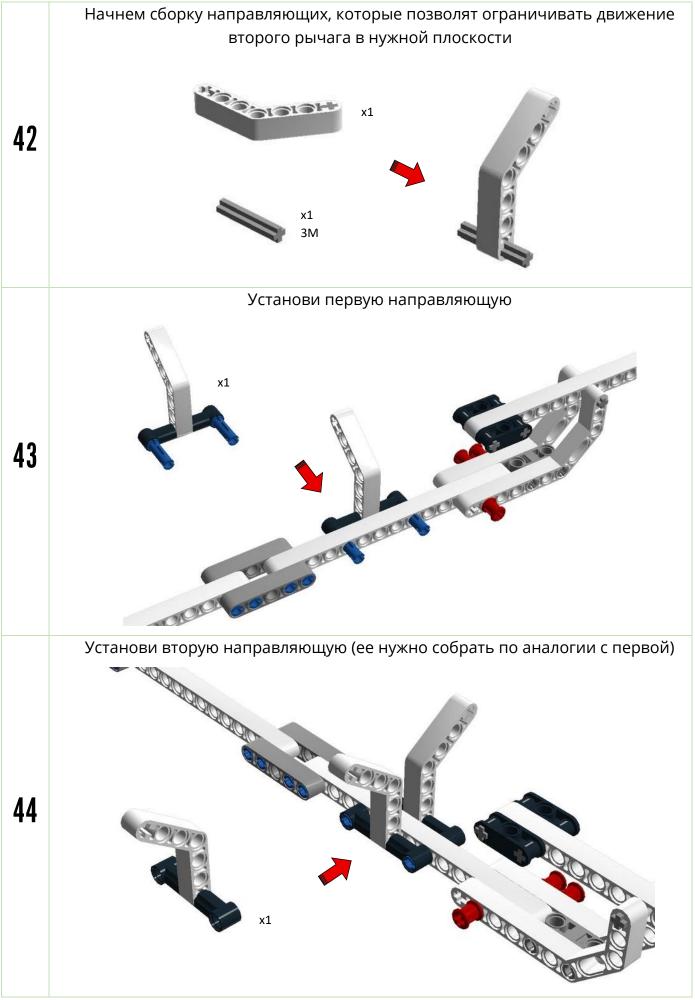






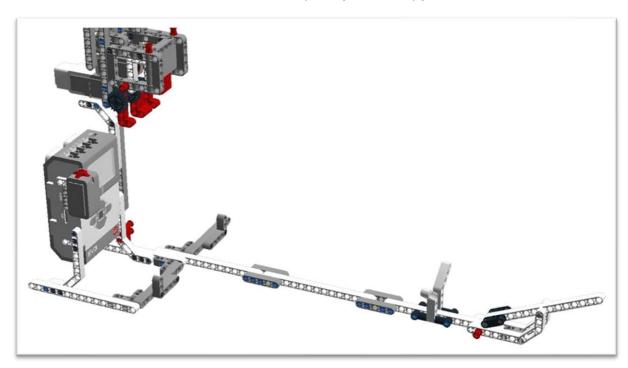




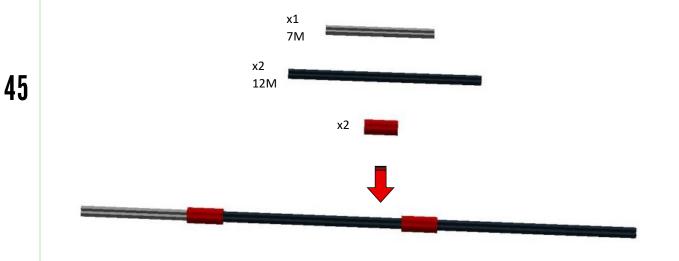




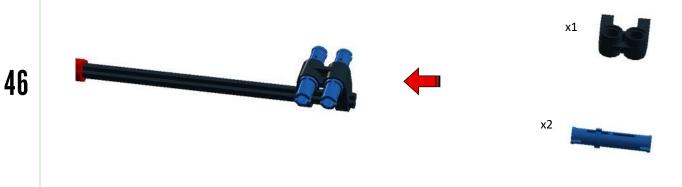
Общий вид на собранную конструкцию:



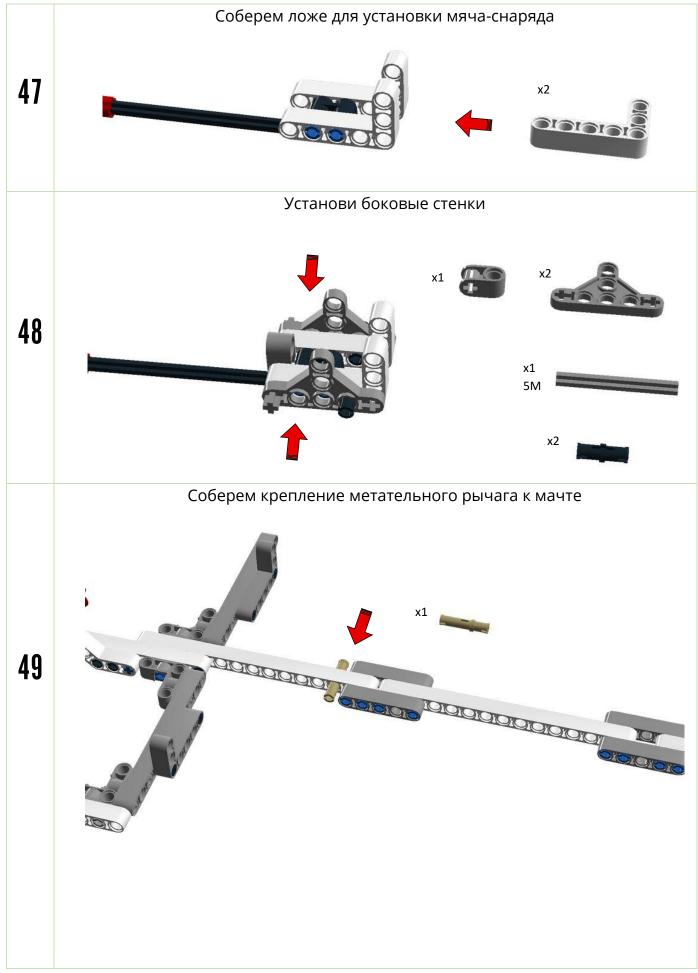
Теперь соберем метательный рычаг, который будет запускать мяч в корзину. Соберем его из осей



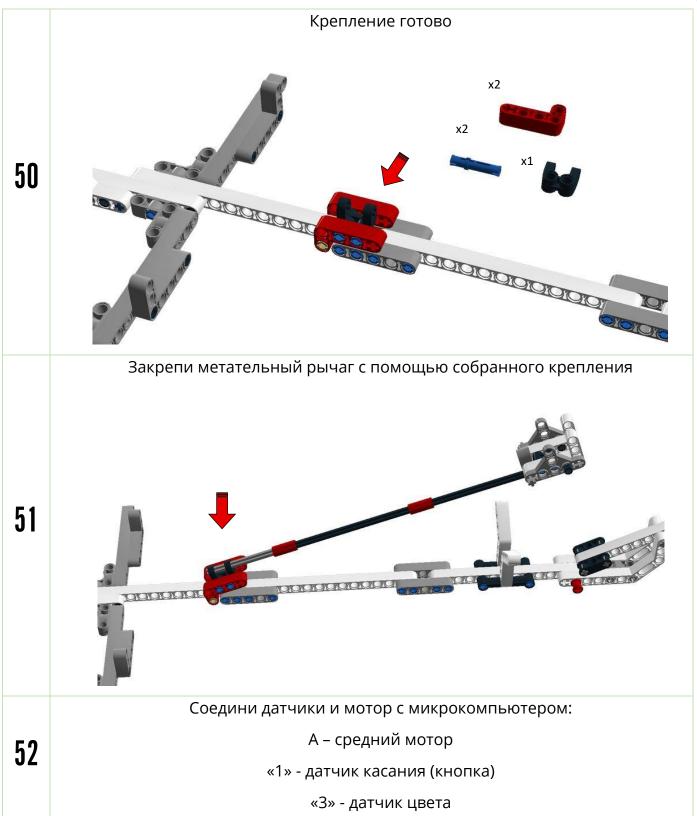
Установи на конец черной оси вот такой фиксатор с синими штифтами











Автор: Александр Ившин © <u>robo-wiki.ru</u> 2021