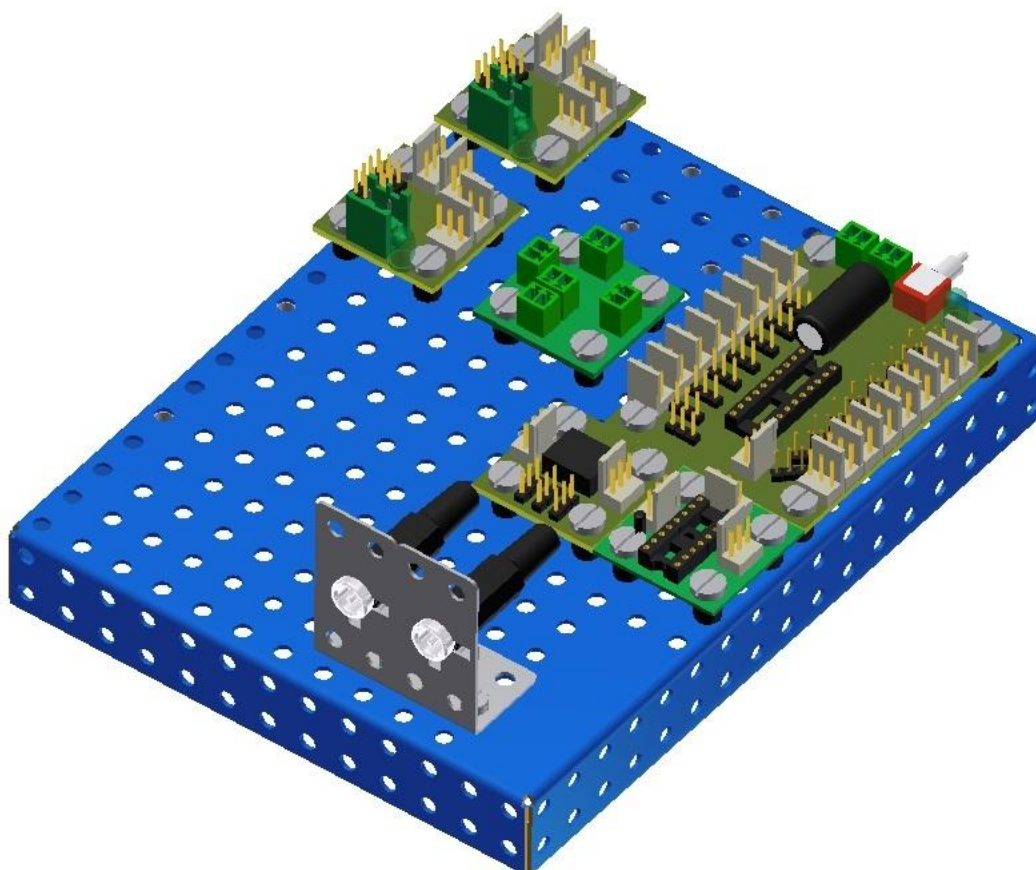


Přípravy na kroužek Mechatronika – KA6(A2d)

12. lekce – robotická ruka Beta I 6° volnosti - sestavení 2

Návod k sestavení robotické ruky - řídicí elektronický systém

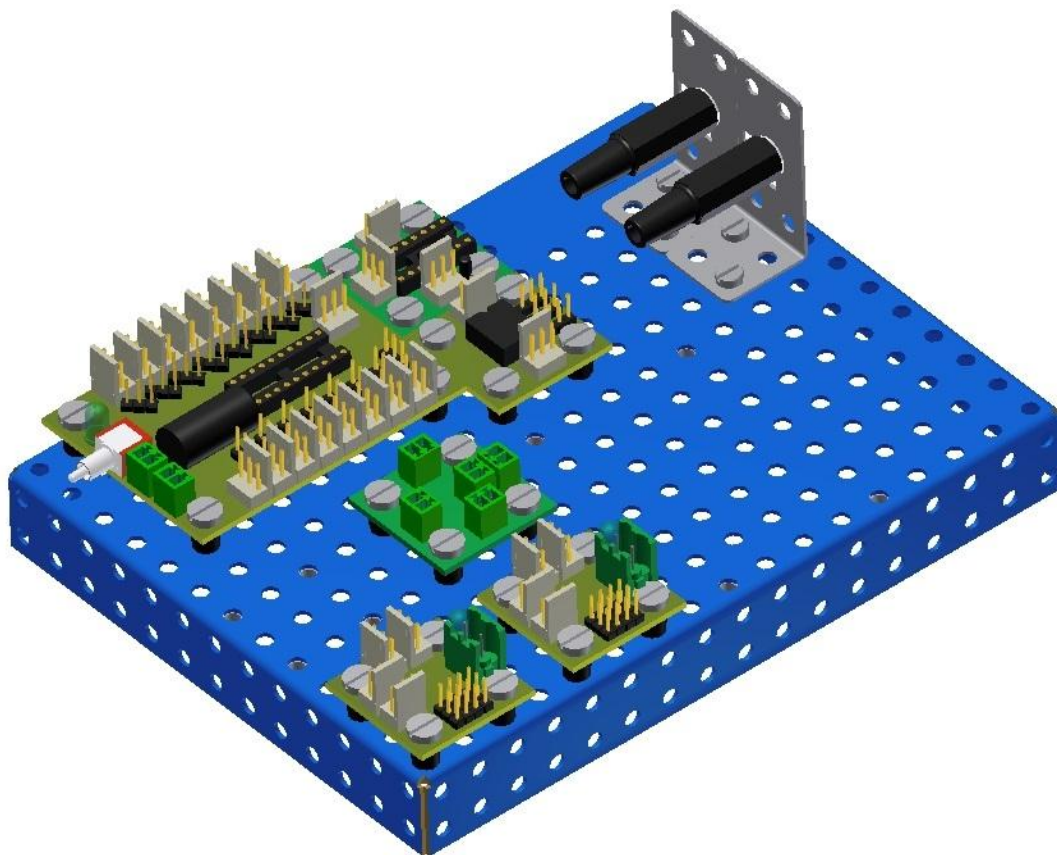


Na desku platformy připevníme:

- na desku platformy připevníme modul s řídicím MCU
- 2x napájecí konektor
- 1x modul pro komunikaci s řídicím programem na PC
- 1x modul s pamětí EEPROM
- 1x čtyřnásobnou rozbočku napájení pro servomotory
- 2x modul řízení servomotorů

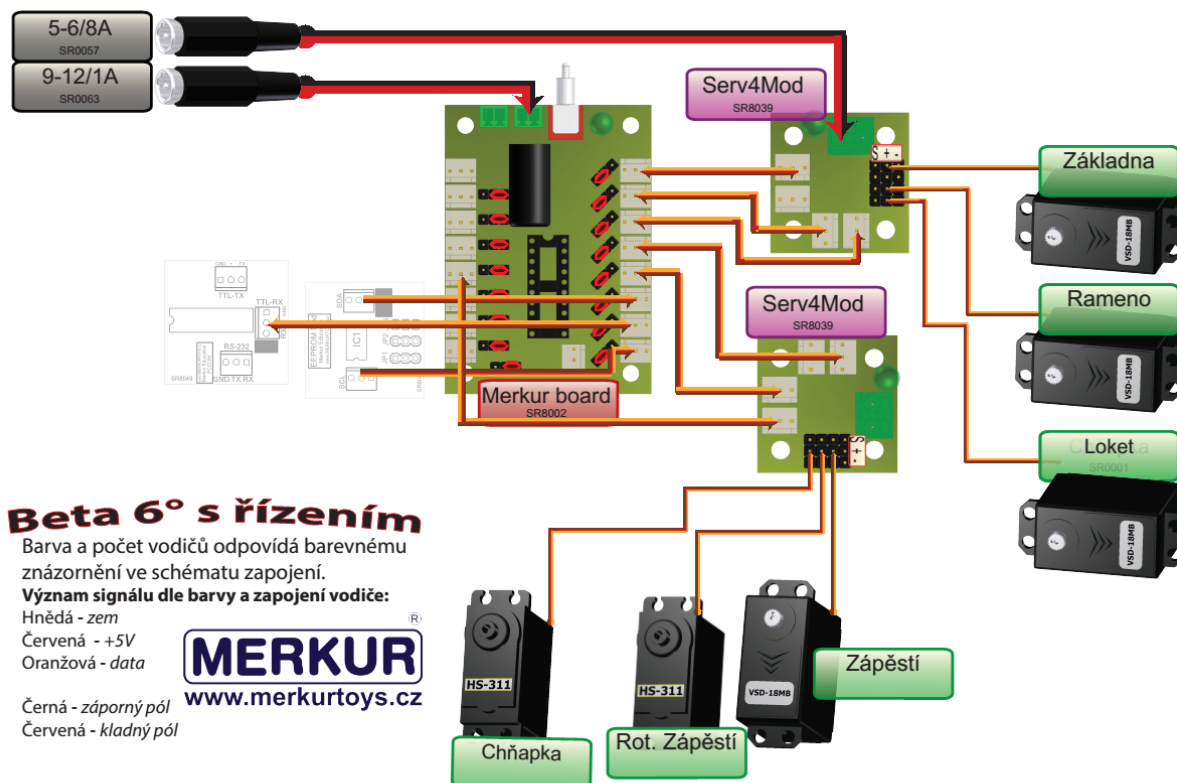
INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Pohled z druhé strany



INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Zapojení kabelů



- napájecí konektor na straně platformy použijeme k napájení řídicího MCU, připojíme ho na desku MCU
- napájecí konektor blíže ke středu platformy zapojíme do rozbočky napájení serv
- propojíme moduly servomotorů s hlavní deskou MCU a připojíme na ně jednotlivé servomotory
- k základní desce MCU připojíme modul pro komunikaci s řídicím systémem PC a paměť EEPROM

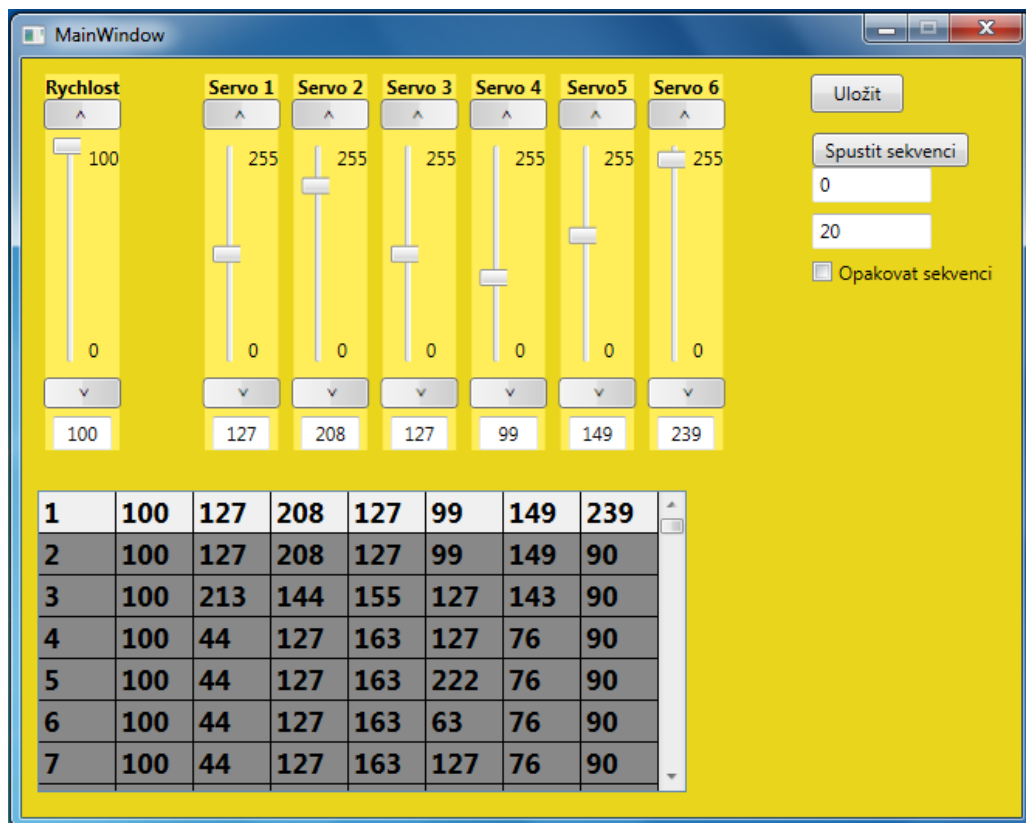
Dodržujeme zapojení dle návodu výrobce viz obrázek.

INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Programování



- spustíme řídicí systém
- zvolíme komunikační port a připojíme se k robotu



INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

V řídicím systému pak můžeme v jednotlivých krocích nastavovat polohy všech servomotorů. Výslednou sadu instrukcí můžeme následně spustit jako sekvenci příkazů pro práci robota.

Vypracoval Radek Zvěřina. Použité materiály: Merkur.

název projektu: **Cestou přírodovědných a technických oborů napříč Středočeským krajem**
registrační číslo: CZ.1.07/1.1.00/44.0011