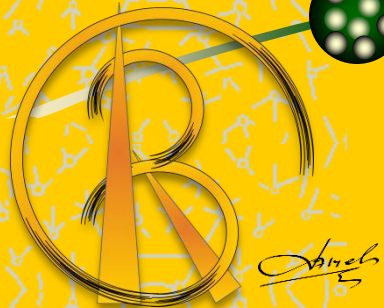
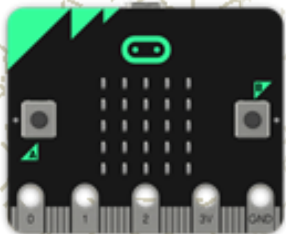
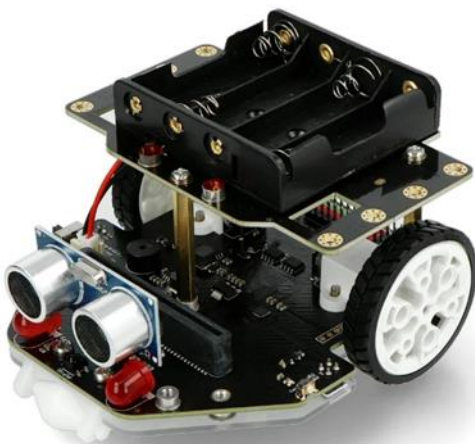


awesome
micro:bit

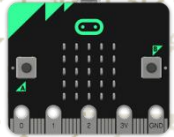


Роботика и компютърно моделиране с MicroBit

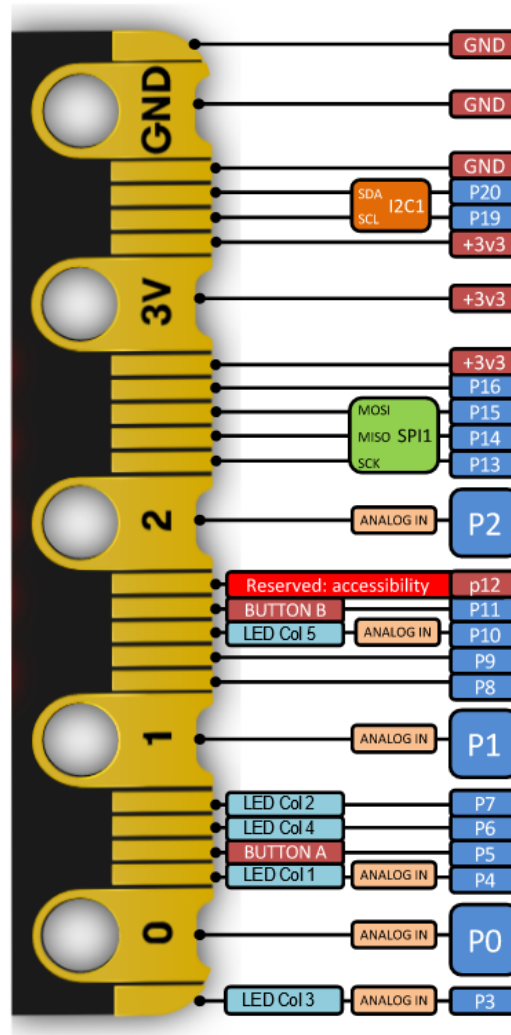
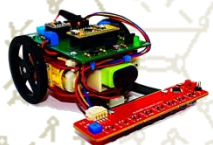




Карта на пиновете



**SOCIETY
ROBOTIC**

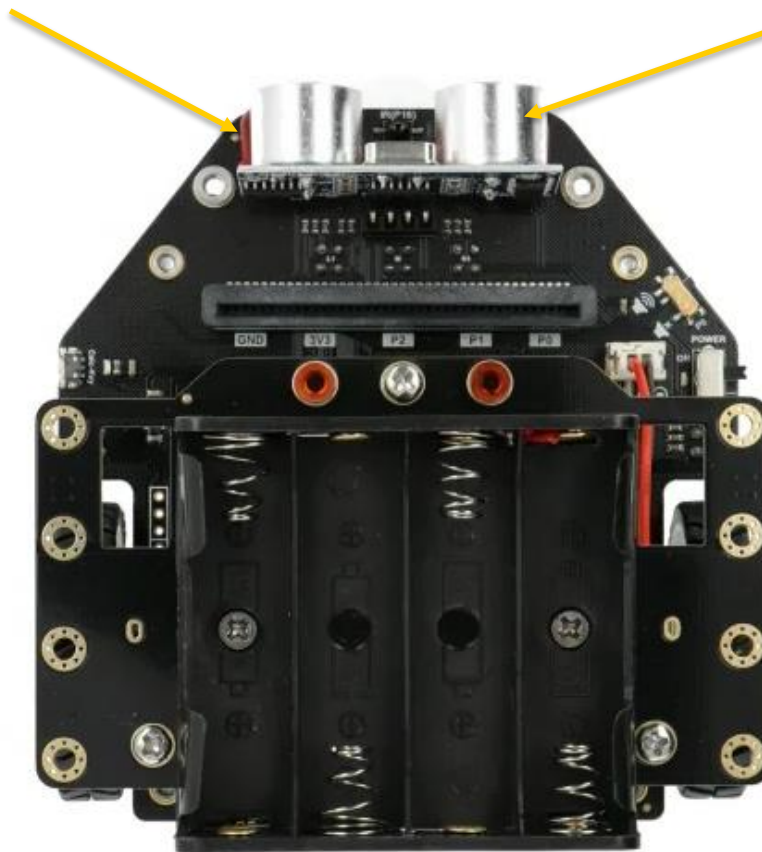




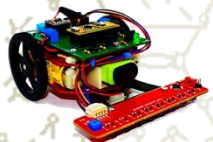
Maqueen plus robot

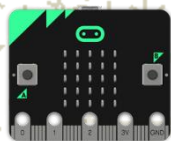
Червени
светодиоди

HC-SR04
ultrasonic

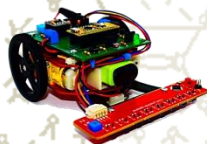


SOCIETY
ROBOTIC





SOCIETY
ROBOTIC

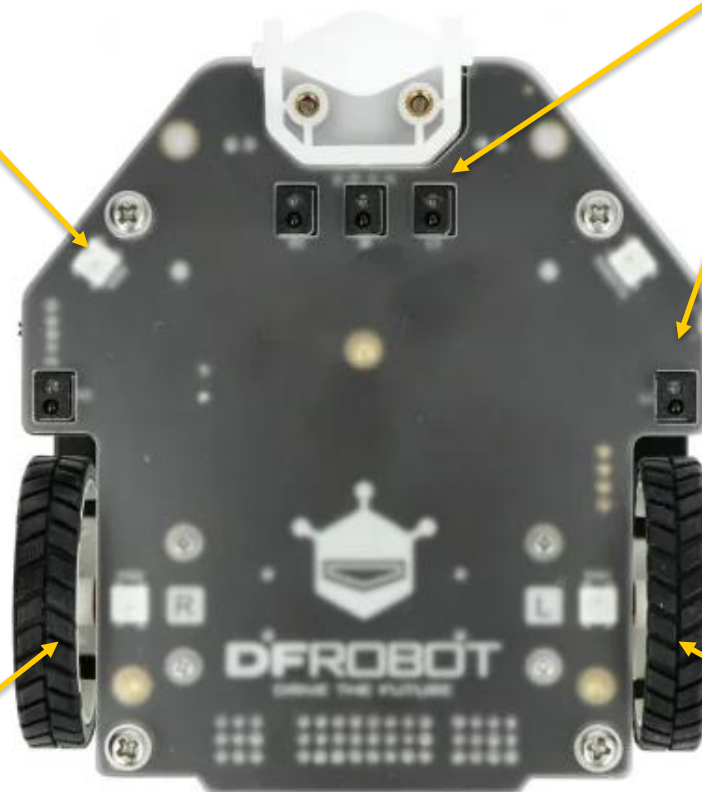


WS2812 RGB
светодиоди

IR сензори за
следене на линия

Десен DC мотор

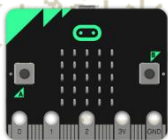
Ляв DC мотор



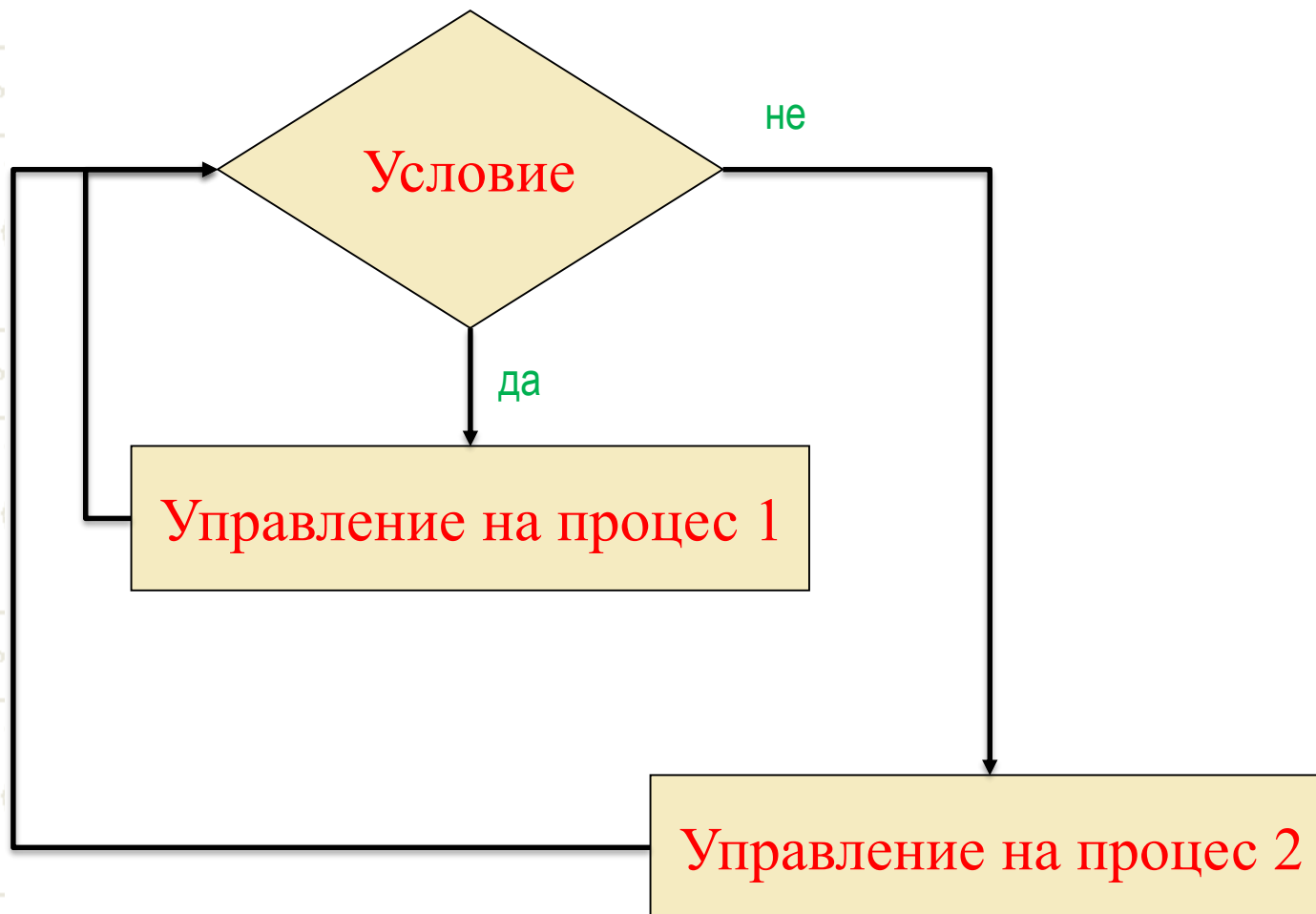
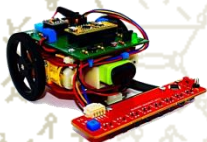


Abriel

Смесено управление на процеси

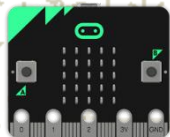


SOCIETY
ROBOTIC

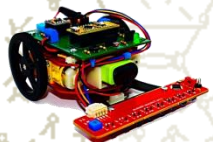




Abriel



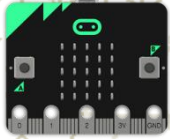
SOCIETY
ROBOTIC—



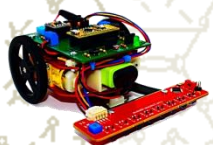
УПРАЖНЕНИЕ



Задача 1

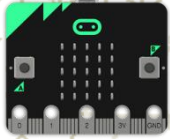


- Да се направи проект, който включва робот **Maqueen Plus, MicroIO** шийлд и бариера управлявана от сервомотор SG90;
- Вдигането и свалянето на бариерата да става ръчно от бутон А и В на MicroBit на MicroIO шийлд;
- Робота да се движи по линията и ако бариерата е свалена да спре движението, докато не се вдигне;

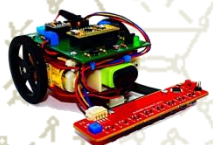




Задача 2

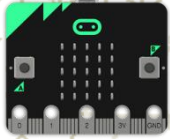


- ✦ Да се направи проект, който включва робот Maqueen Plus, MicroIO шийлд и бариера управлявана от сервомотор SG90;
- ✦ Вдигането на бариерата да става ръчно от бутон А на MicroBit на MicroIO шийлд, а свалянето да става автоматично след 4 секунди;
- ✦ Робота да се движи по линията и ако бариерата е свалена да спре движението, докато не се вдигне;





Задача 3



- Да се направи проект, който включва робот Maqueen Plus, аналогов ултразвуков сензор URM9, MicroIO шийлд и бариера управлявана от сервомотор SG90;
- Вдигането на бариерата да става автоматично, когато ултразвуковия сензор засече робота на разстояние 25cm или по-малко. Вдигането на бариерата да става също автоматично след 4 секунди;
- Робота да се движи по линията и ако бариерата е свалена да спре движението, докато не се вдигне;

SOCIETY
ROBOTICS

