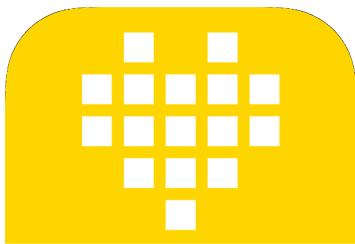


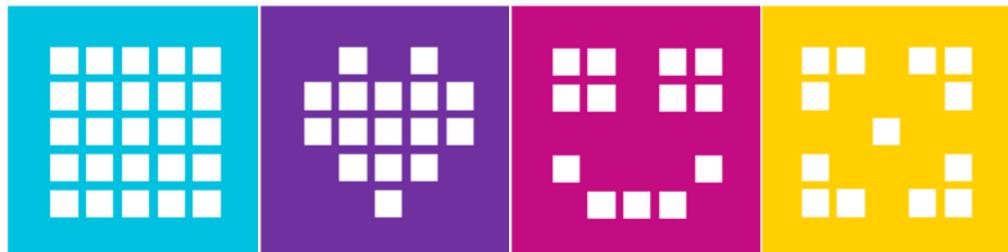
SPIKE PRIME LESSONS

Pelos criadores do EV3Lessons



CONSTRUINDO UM ROBÔ

POR SANJAY E ARVIND SESAN



ROBÔ SPIKE PRIME

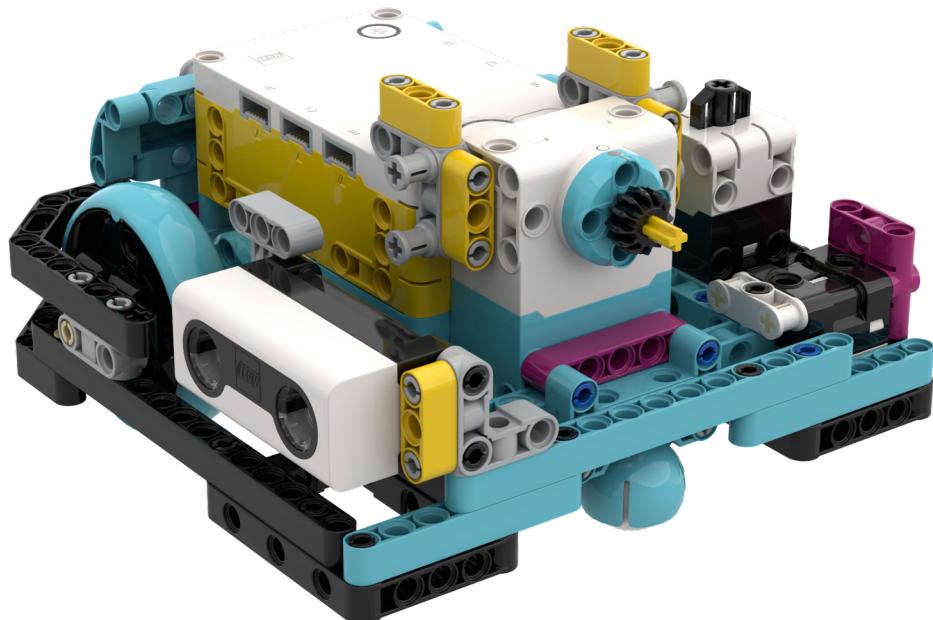
Para nossas lições, um robô básico com dois motores de movimentação seria o ideal. Você pode conectar sensores e motores adicionais conforme necessário.

Fornecemos instruções de construção para um robô de treinamento básico com todos os motores e sensores do SPIKE Prime conectados. (Droid bot IV)

Conforme aumentamos nosso conteúdo adicionaremos novos modelos de treino.

Não importa o robô que você use preste atenção nas portas dos motores e sensores usadas para a solução do desafio.

Droid Bot IV



DROID BOT IV

Droid bot IV é o nosso robô de treino personalizado

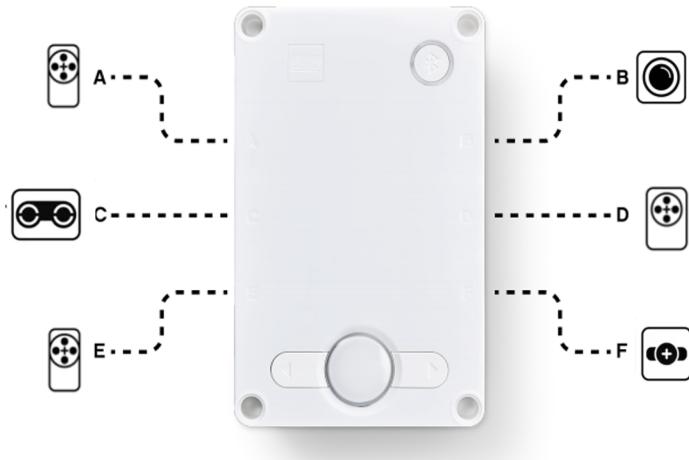
Ele usa somente peças do kit SPIKE Prime (45678). Não é preciso o kit de expansão.

Todos os sensores estão pré-montados para o uso em nossos tutoriais.

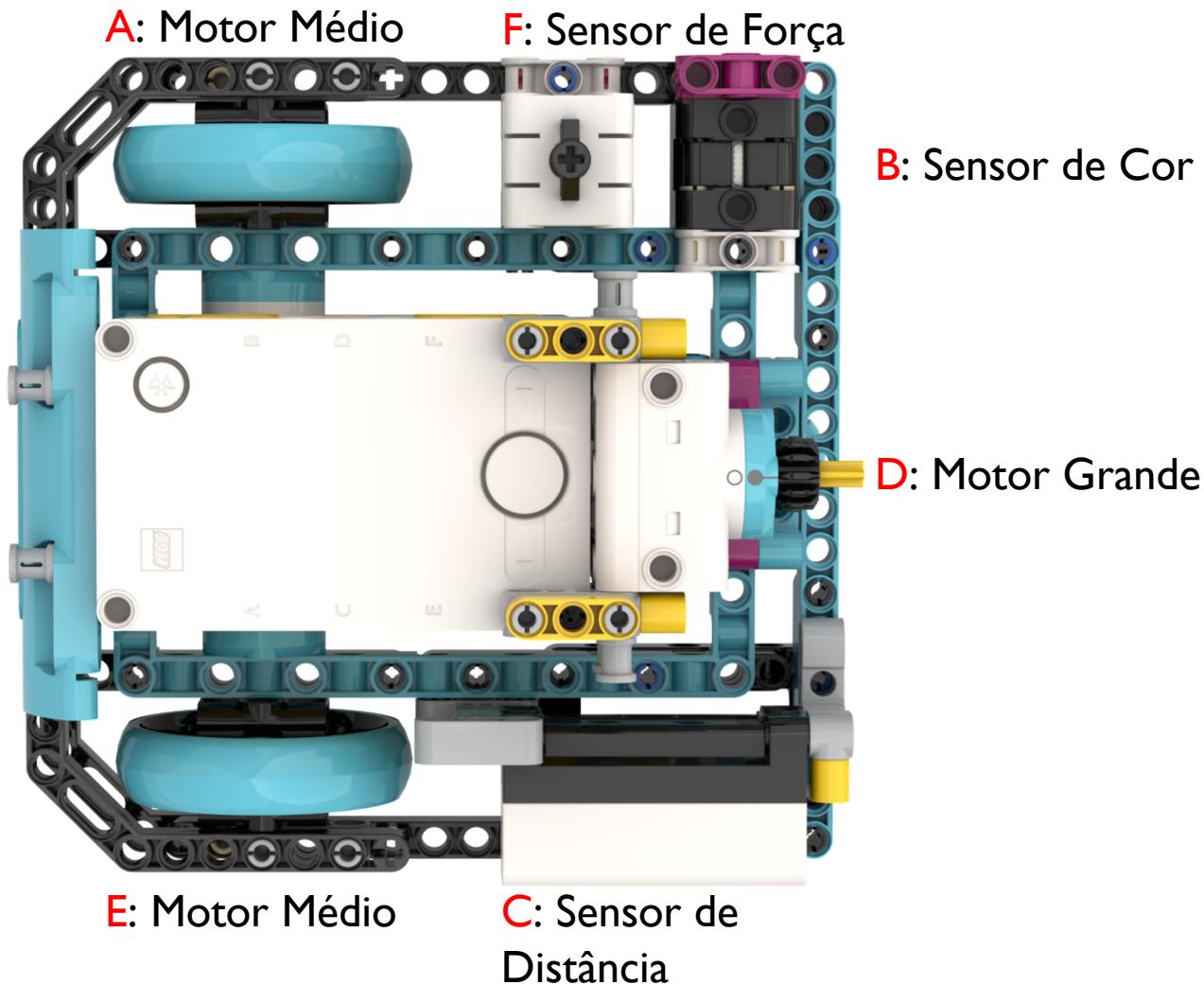
O tamanho da roda é 56mm e os motores e sensores estão conectados como mostrados abaixo.

Instruções de montagem estão disponíveis para este robô.

Droid Bot IV configuração de portas



DROID BOT IV GUIA DE PORTAS



BASE MOTRIZ AVANÇADA (BMA)

Você também pode usar a BMA

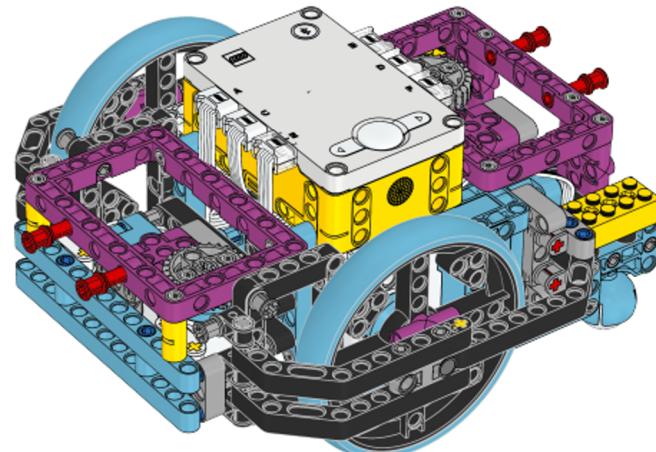
Ela requer o kit SPIKE Prime (45678) e o kit de expansão (45680)

Instruções para este modelos estão disponíveis no software do SPIKE Prime e online em:

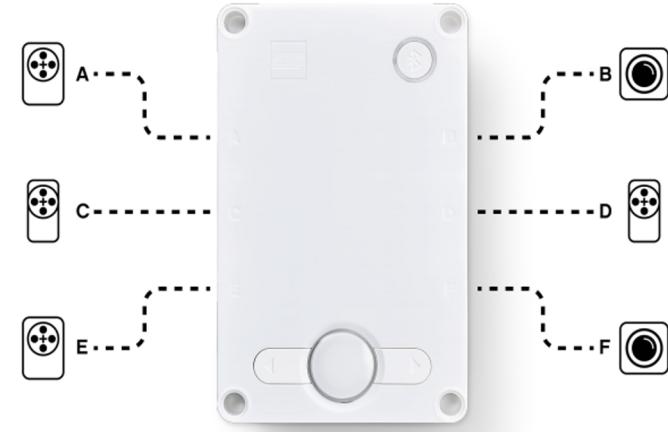
<https://education.lego.com/en-us/lessons/prime-competition-ready/assembling-an-advanced-driving-base>

Por favor observe como as portas básicas estão configuradas no diagrama ao lado. Como nem todos os sensores podem começar conectados no Hub, você deverá desconectar alguns para adicionar os sensores de distância e força usados em nossos tutoriais.

O sensor de cor na BMA não está posicionado de maneira ideal para uso no modo Cor (veja o próximo slide)



BMA Configuração padrão



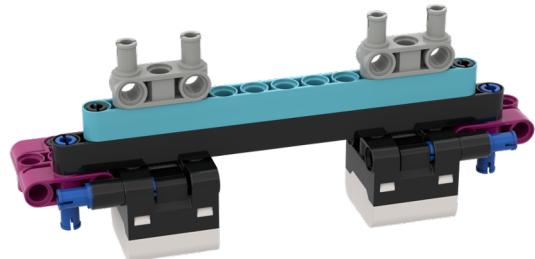
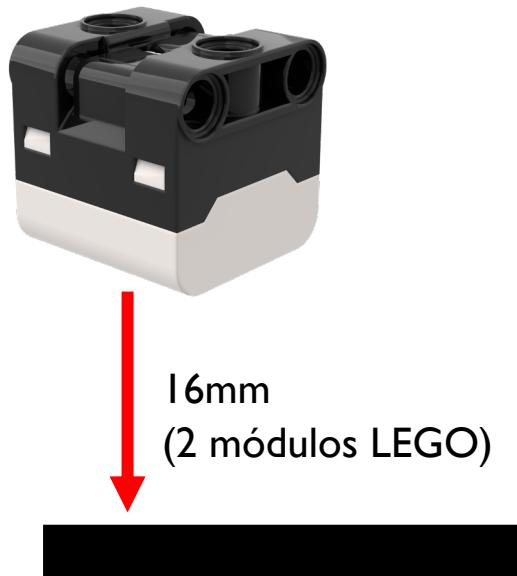
NOTA: POSIÇÃO DO SENSOR DE COR

Para usar o sensor de cor no modo Cor para achar ou seguir uma linha com a BMA você deverá fazer uma modificação no projeto.

A localização padrão é muito baixa de acordo com as especificações do SPIKE Prime. O Preto não é lido corretamente no modo Cor usando fita isolante ou o tapete da FLL.

O sensor de cor na BMA é montado aproximadamente a 8 mm do solo, mas a distância ideal para a montagem do sensor, de acordo com as especificações, é 16 mm.

A solução é levantar o sensor, instruções se encontram no site: <http://primelessons.org/>



CRÉDITOS

Esse tutorial foi criado por Sanjay Seshan e Arvind Seshan para SPIKE Prime Lessons

Mais tutoriais em www.primelessons.org

Traduzido para o português por Lucas Colonna e revisado por Anderson Harayashiki Moreira



This work is licensed under a [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).