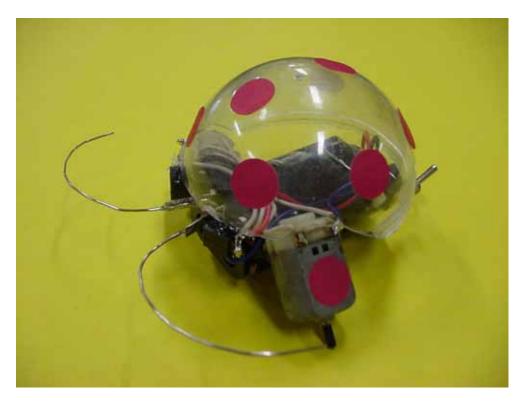
# آموزش ساخت یک ربات ساده بدون نیاز به برنامه نویسی

# بصورت تصویری



#### با تشکر از تهیه ی این کتاب الکترونیکی

شما حق تغییر محتویات این کتاب الکترونیکی رایگان را ندارید ولی... ولی.. شما می توانید انرا برای دانلود در سایت خود قرار دهید . شما می توانید آنرا به عنوان هدیه به دیگران تقدیم کنید در صورت استفاده از مطالب آن لطفا نام وبلاگ http://robovy.blogfa.com/

را هم ذکر نمایید

شاید شما علاقه ی زیادی به ساخت یک ربات ساده ی کوچک داشته باشید

یک ربات که هم ساده باشد و هم اینکه براحتی ساخته شود

در این کتاب کوچک روش ساخت یک ربات کوچک و ساده بصورت گام به گام و تصویری اَموزش داده شده که براحتی هم ساخته میشود ، شما می توانید اولین قدم در دنیای جالب رباتیک را با ساختن این ربات بردارید.



این یک ربات بسیار ساده است که می تواند روی زمین حرکت کرده و بابرخورد به هرمانع مسیر خود را عوض کند

این ربات به هیچ ای سی و تراشه ای نیاز ندارد و خیلی ساده هم ساخته می شود

#### ١-چرا ساخت اين ربات راحت است ؟

بدون هیچ برنامه ریزی است

از قطعات تخصصی تر مثل ای سی و تراشه های الکترونیکی در آن استفاده نشد ه است

#### ۲-این ربات چه کاری انجام می دهد؟

این ربات یک ربات ساده و مقدماتی است . به سمت جلو حرکت می کند و با برخورد شاخک های آن به هر مانع مسیرش را عوض می کند تا از آن مانع بتواند عبور کند و با برخوردهای مختلف به موانع گوناگون مسیرش مرتبا عوض می شود.

#### توصیه های قابل توجه:

۱-اگر نوجوان هستید یا کار با این وسایل و انجام برخی از مراحل (مثل لحیم کاری) برایتان مشکل است حتما از افراد حرفه ای تر و با تجربه تر کمک بگیرید.

- ۲- هنگام کار حتی الامکان از عینک ایمنی هم استفاده کنید.
  - ۳- سایر نکات ایمنی را رعایت کنید.

#### ۳-برای ساخت این ربات چه قطعاتی مورد نیاز است ؟

وسایل مورد نیاز را در شکل زیر می بینید .

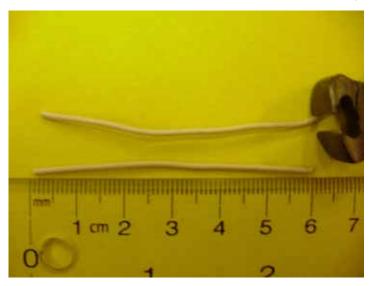


#### قطعاتی که شما نیاز دارید:

- ۱ موتور یا آرمیچر که با جریان ۱/۵ ولت هم کار می کنند ۲ عدد
  - ۲ تاچ سنسور ۲ عدد
  - ۳- باطری ۱/۵ ولتی ۲ عدد
    - ۴- حایاطری
- ۵- چرخ کوچک که میتوانید از یک گوی توخالی هم استفاده کنید
  - ۶۔ گیرہ ی کاغذ
- ۷-سیم ، چسب ، و برخی وسایل جانبی که در طی مراحل کار با آنها آشنا می شوید

#### شروع به ساخت ربات می کنیم:

برش ۱۳ قطعه سیم به اندازه های تقریبا ۶ سانتی متری و اماده سازی آنها برای اتصالات لازم -

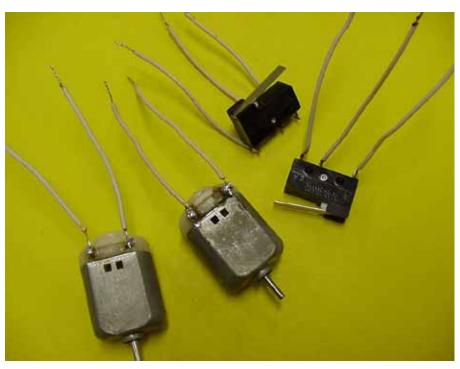




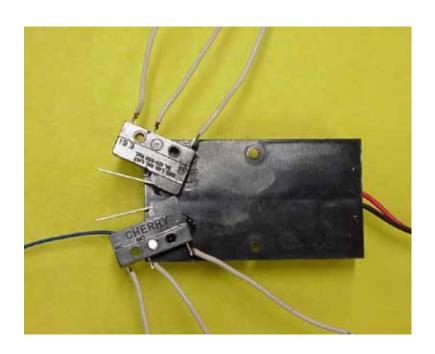
یک بار دیگر تصویر کلی لوازم مورد نیاز را در تصویر زیر میبینید



 $\Delta$  ابتدا طبق تصویر زیر سیم ها را به قطعاتی که نشان داده شده لحیم کنید . نکات ایمنی را درهنگام لحیم کاری رعایت کنید .

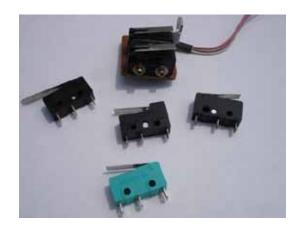


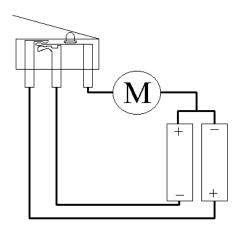
سنسور های تاچ یا همان سویچ ها را به قسمت صاف جاباطری با چسب محکم بچسبانید

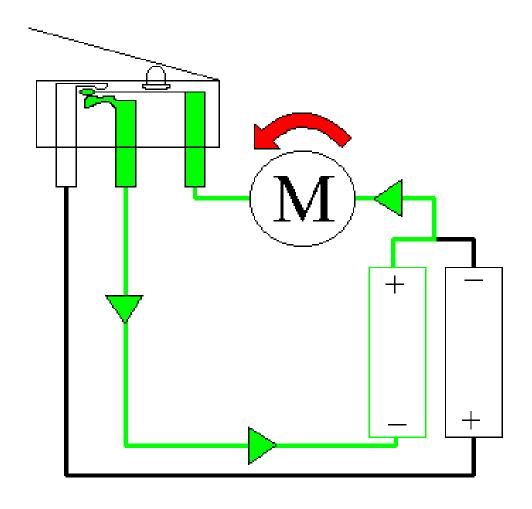


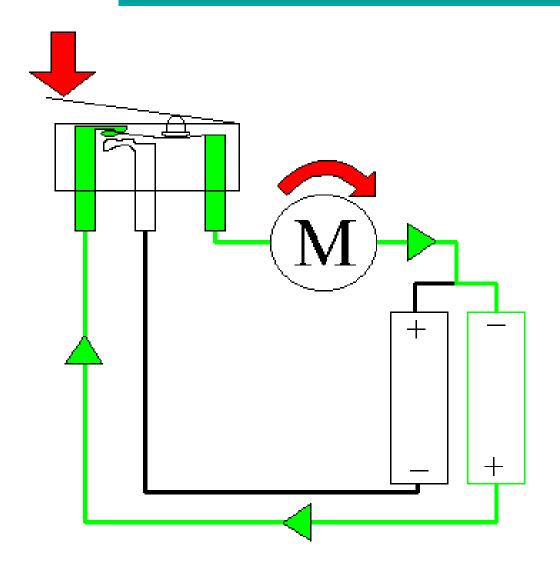
Δ

در اینجا لازمه که نحوه ی کار سنسور تاچ و استفاده ای که در این ربات از این سنسور را بهتر آشنا شوید . در تصاویر زیر کاملا واضح و مشخص نحوه ی کار این قطعه در ربات نشان داده شده است .

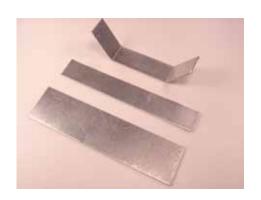








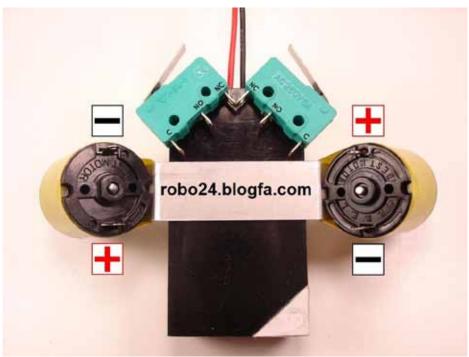
 $oldsymbol{\psi}$  در مرحله بعد موتورها را نیز با یک زاویه ی مناسب با کناره های جاباطری بچسبانید اگر این کار براحتی صورت نمی گیرد می توانید برای اتصال محکم تر و بهتر از یک نوار پلاستیکی مطابق شکل زیر استفاده کنید.







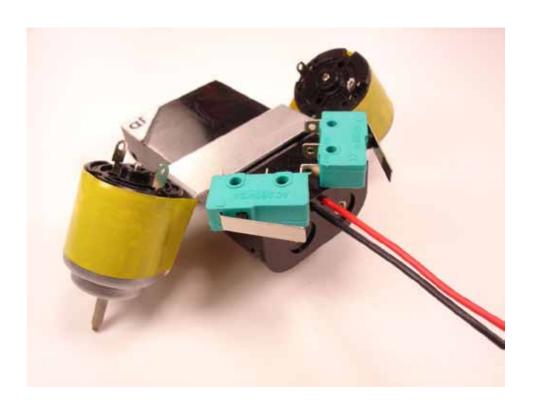




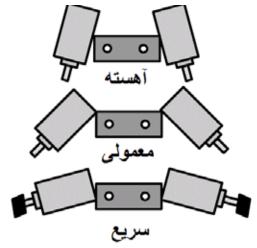
#### ٨-چگونه جهت حرکت ربات را تنظیم کنیم؟

جهت چرخش موتورها باید بصورتی باشد که ربات کوچک شما به سمت جلو حرکت کند با تنظیم درست سیم مثبت و منفی موتورها می توانید به نتیجه ی درست برسید. امتحان کنید تا به حالت مطلوب دست پیدا کنید.

شکل کلی ربات ما تا الان به این صورت است که در شکل می بینید



شما می توانید با تنظیم زاویه ی موتورها نسبت به سطح افقی سرعت ربات خود را نیز تنظیم کنید.



توجه: در تمام مراحل باید دقت داشته باشید که وزن ربات شما سنگین نشود.

دراین مرحله چون تعادل ربات حفظ نمی شود باید یک چرخ برای قسمت انتهای آن بسازیم که مطابق شکل زیراین کار را انجام می دهیم .





♦ 1 - در مرحله ی بعد قسنتهای دیگر را نیز مطابق شکل لحیم کاری می کنیم .

