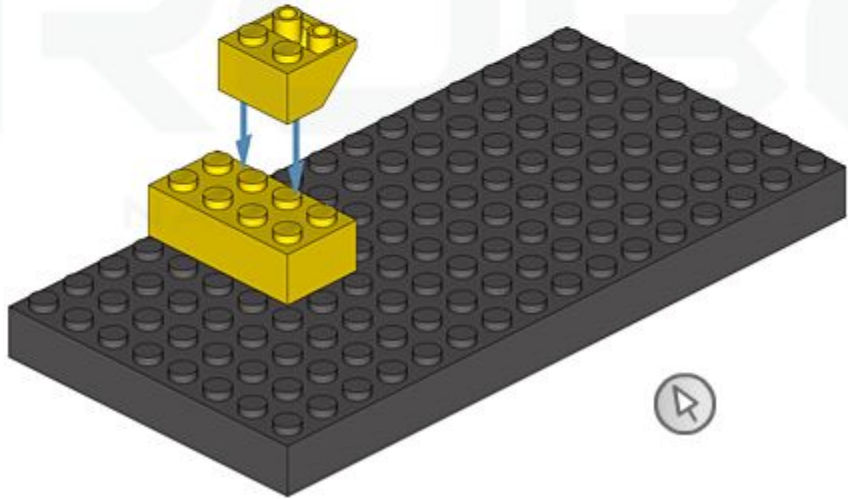


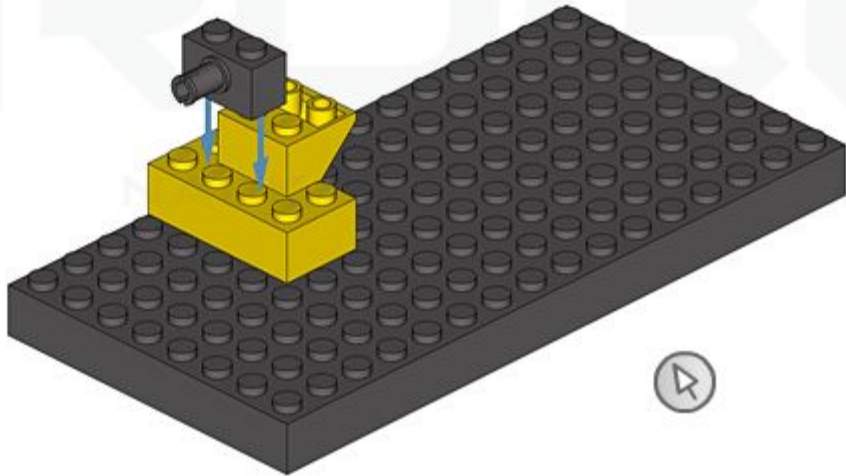
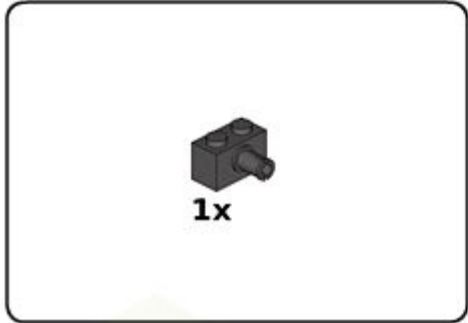
CYBERTRON

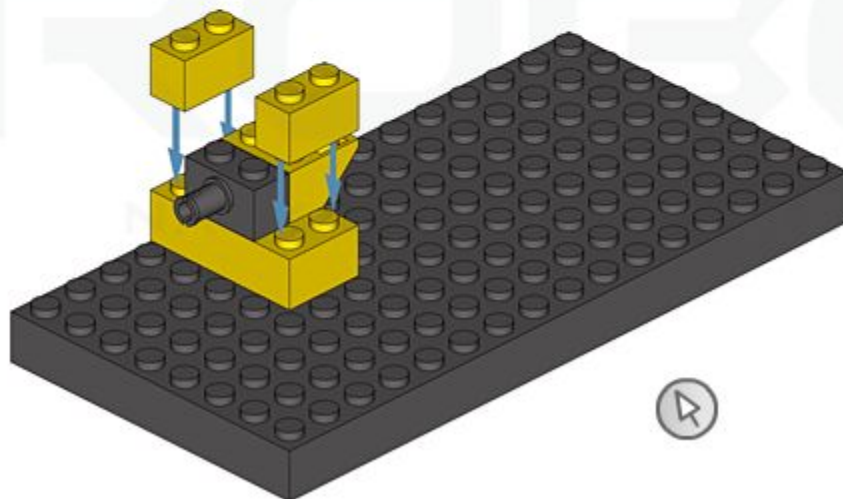
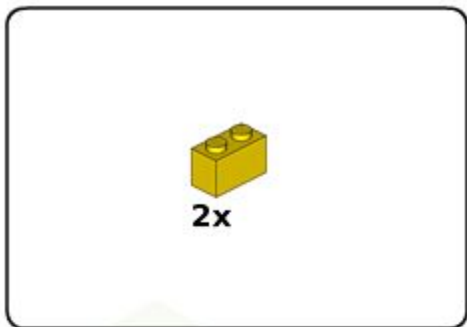
ПОДЪЕМНЫЙ КРАН

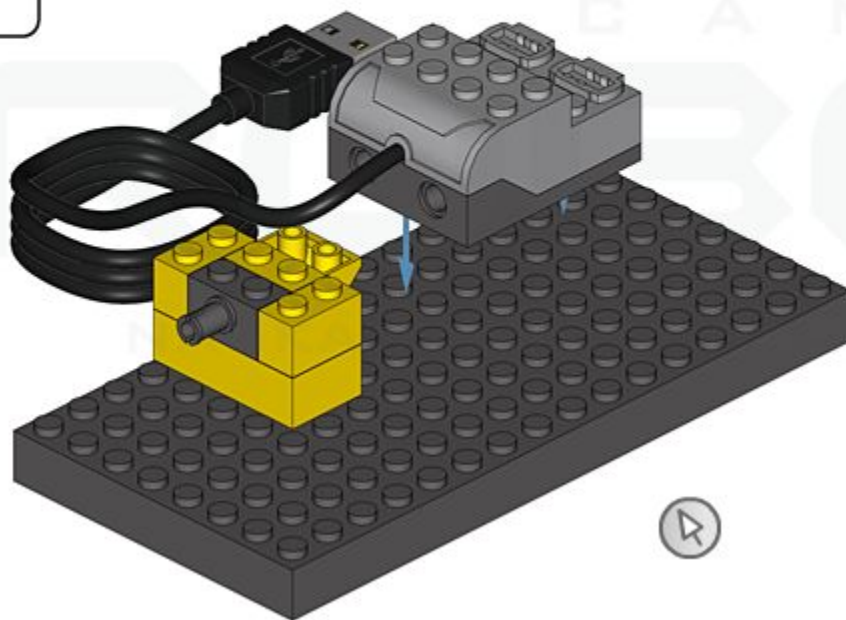
Подъемный кран

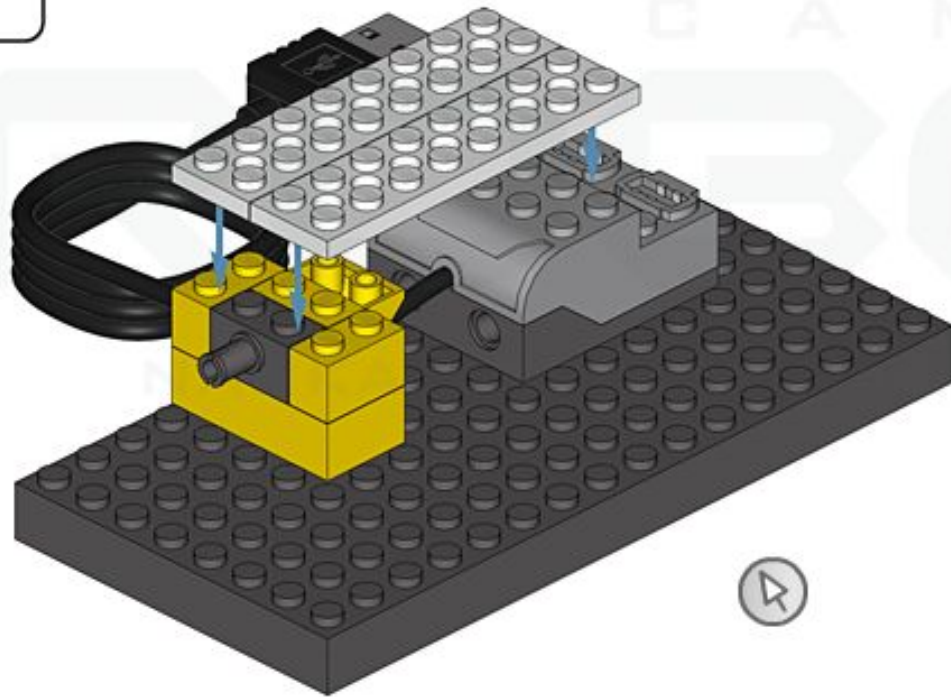
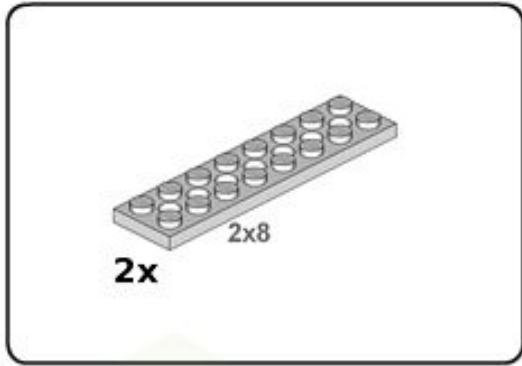


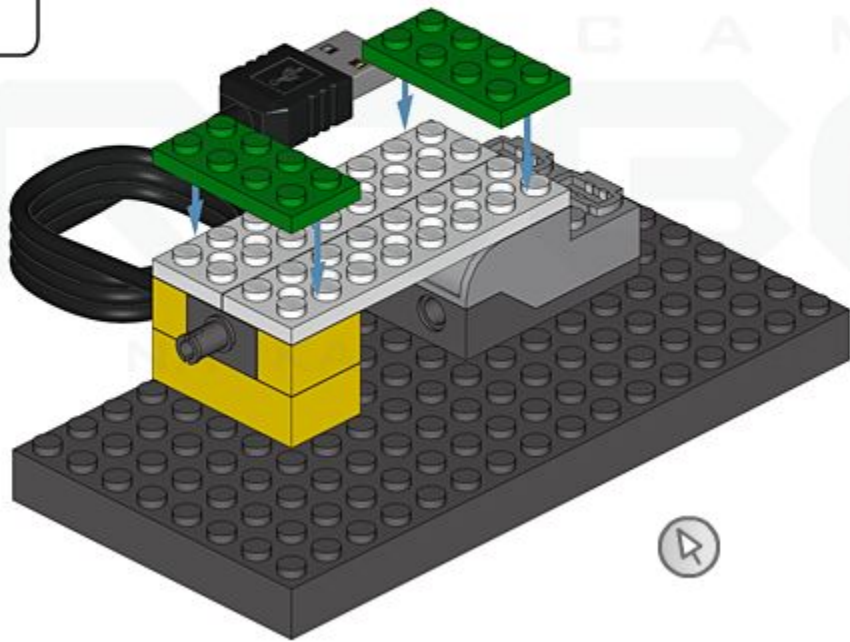
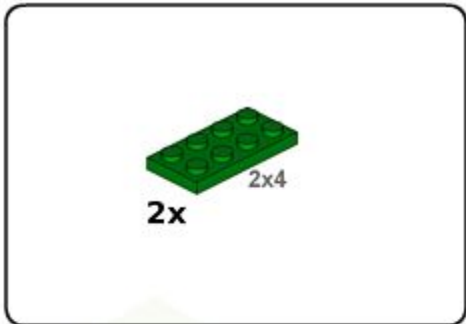


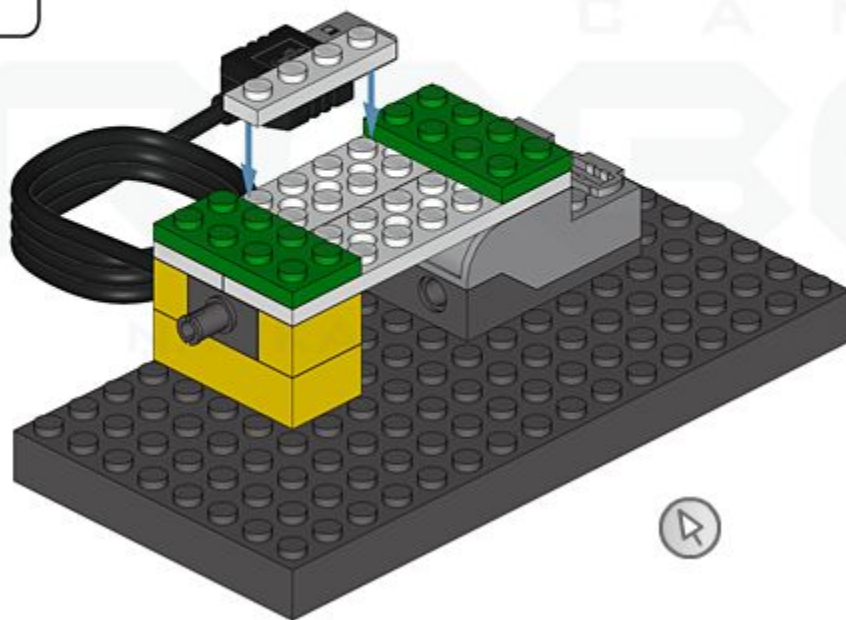
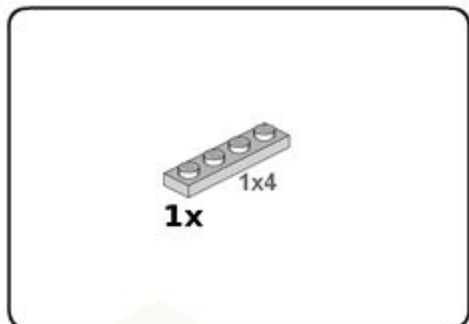


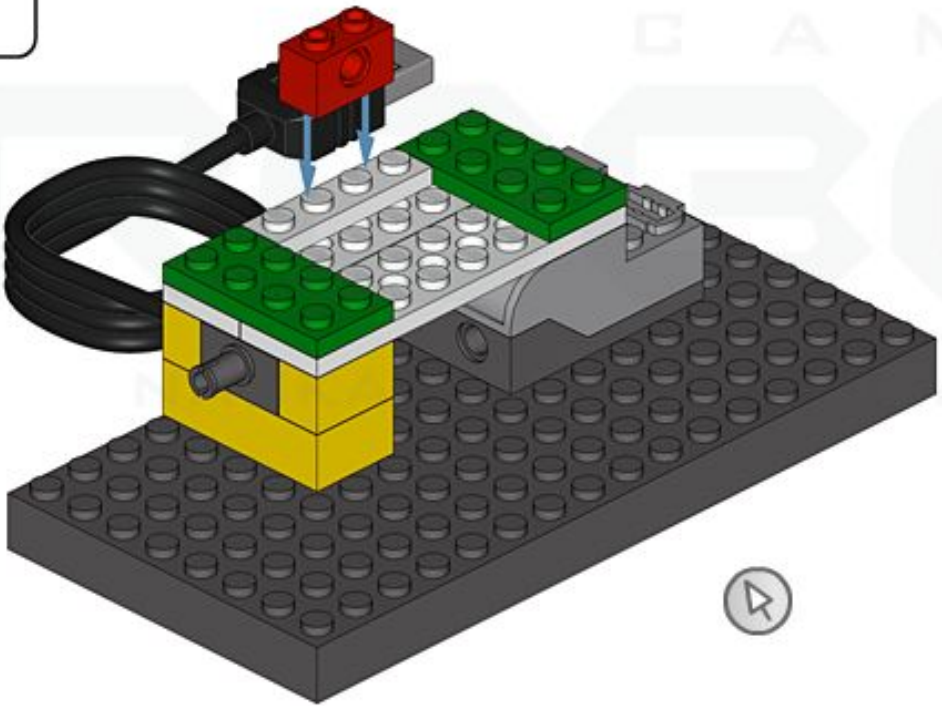
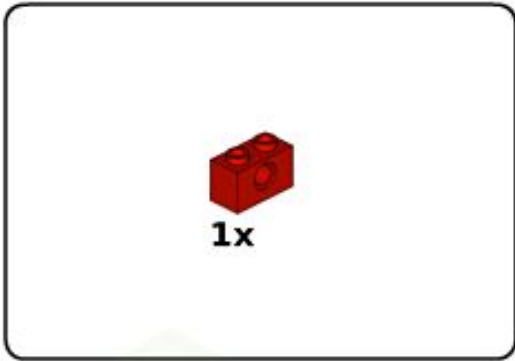


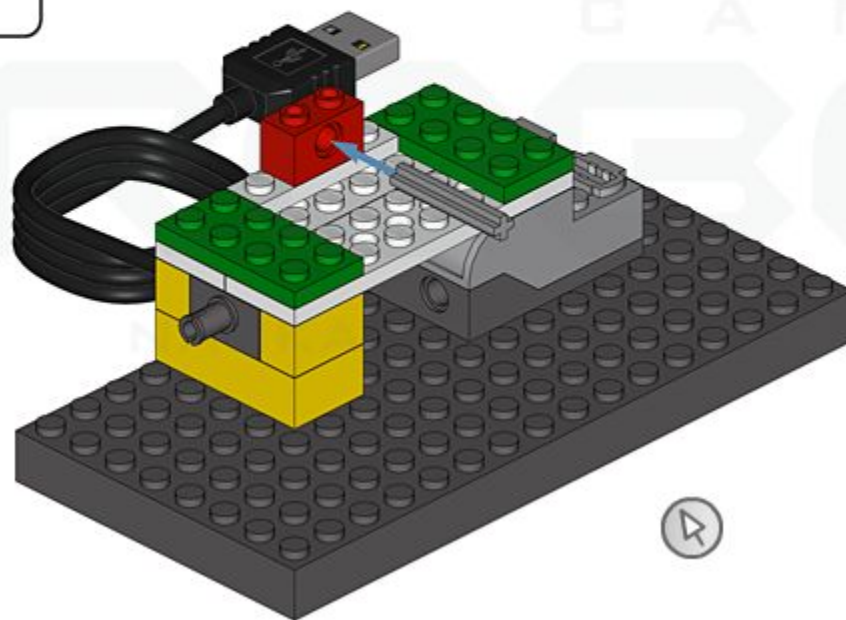
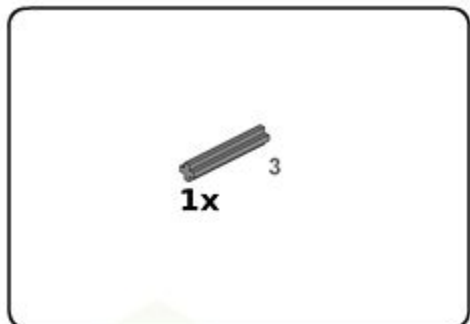


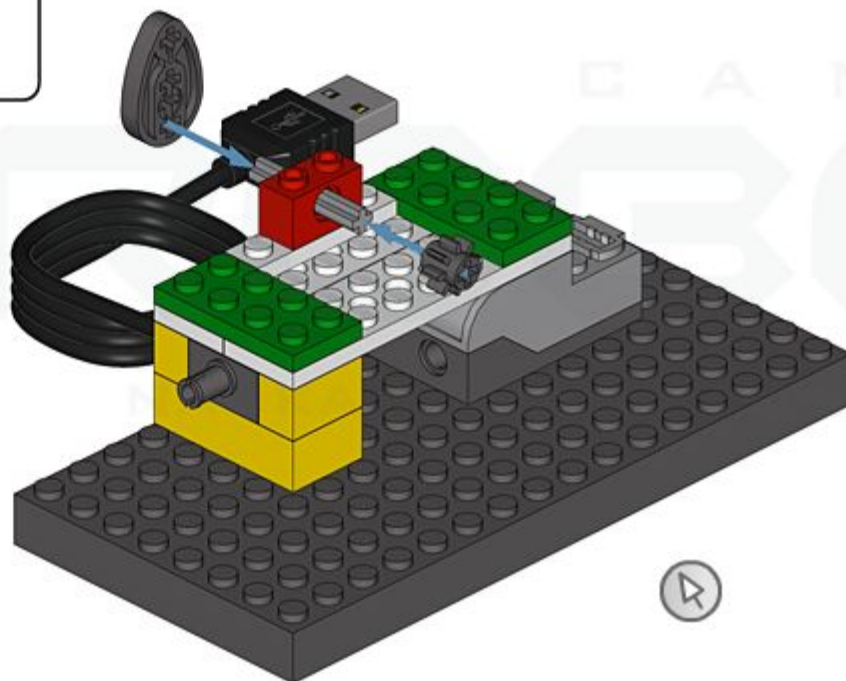


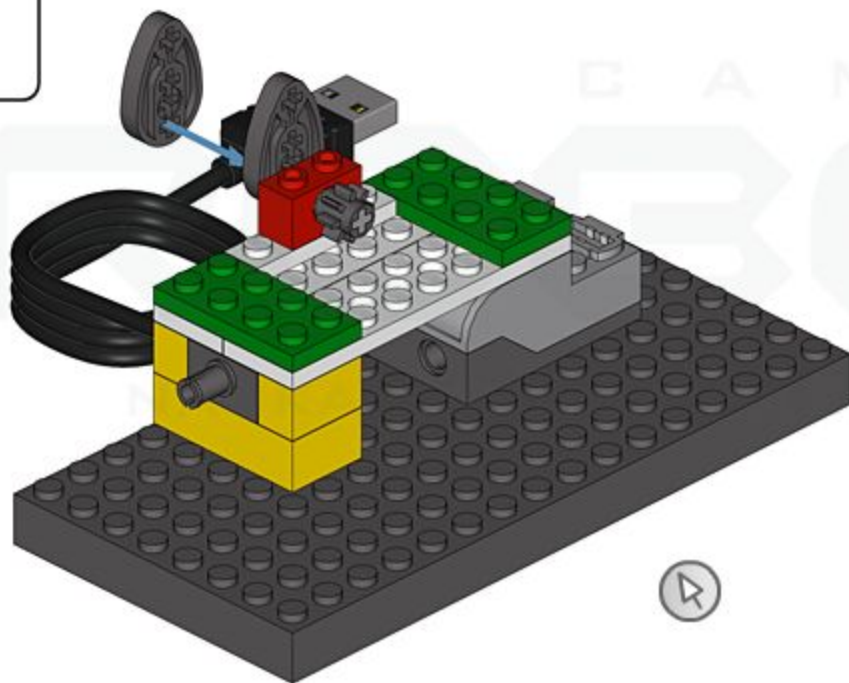
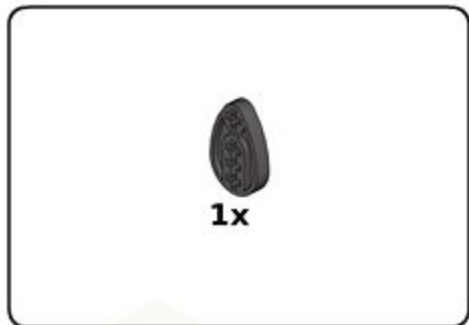


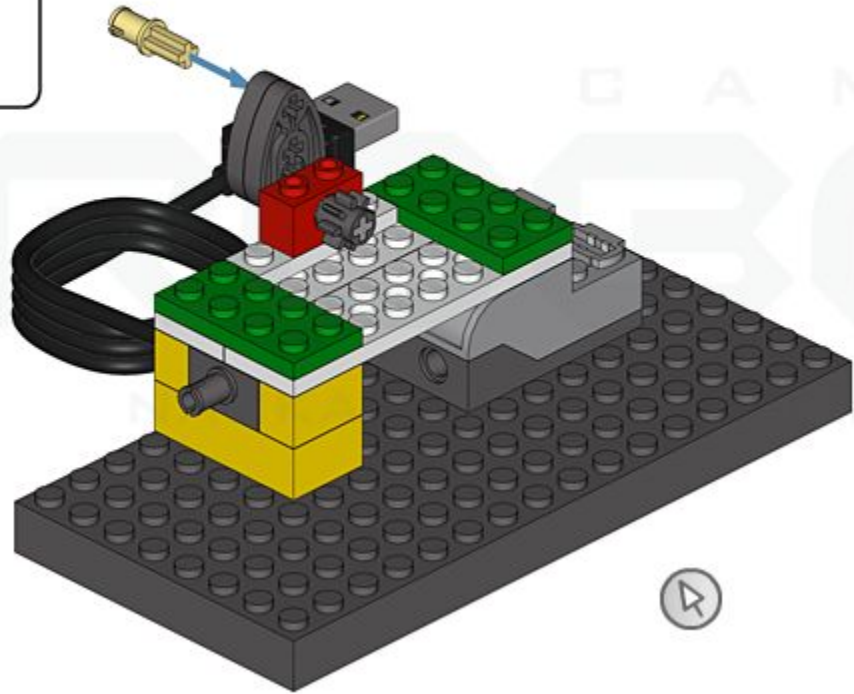


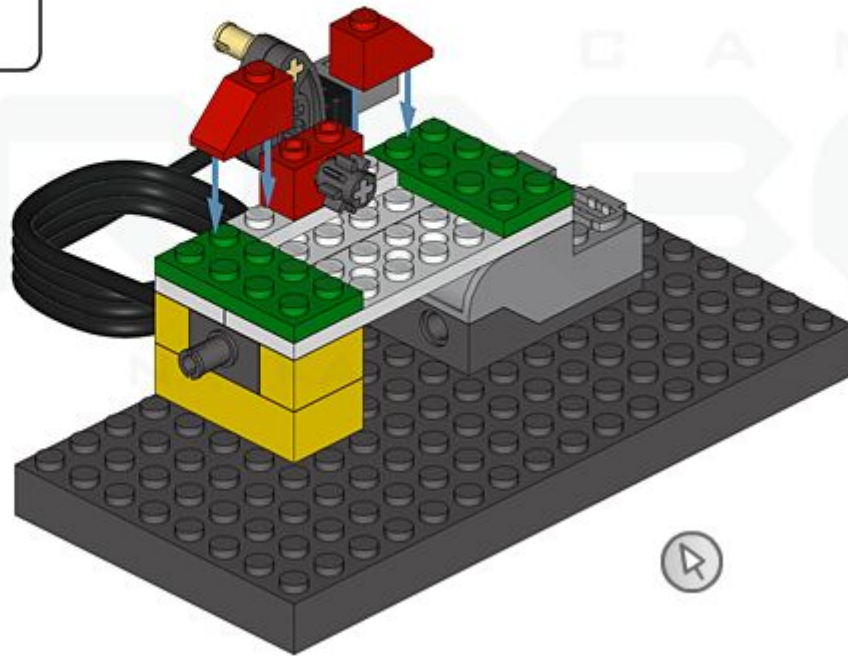
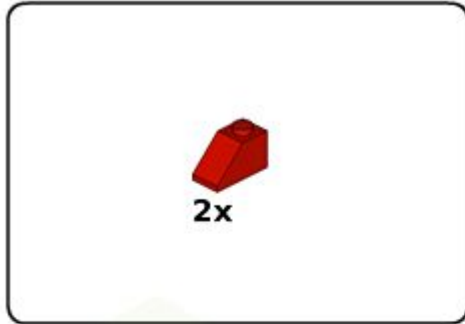


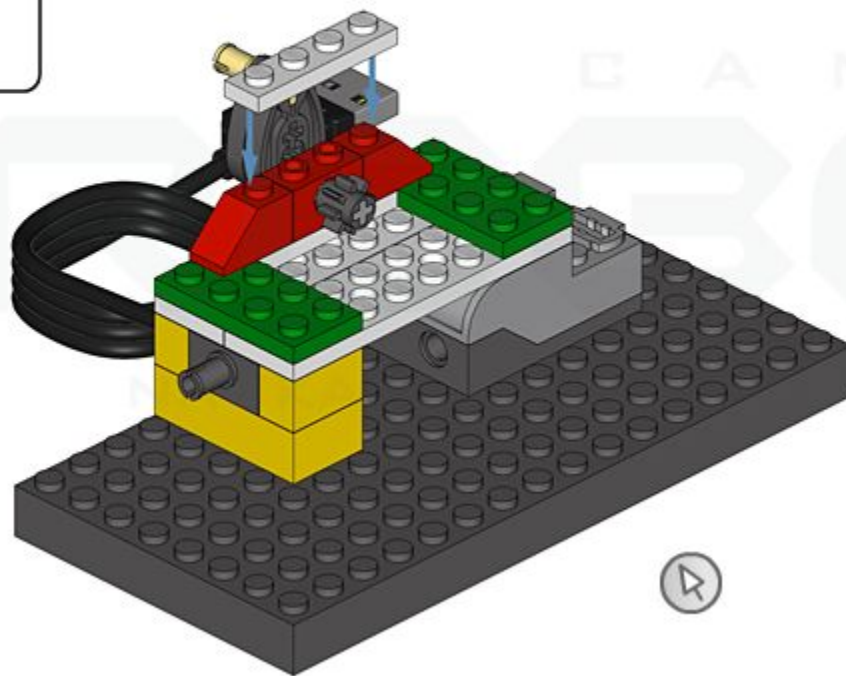
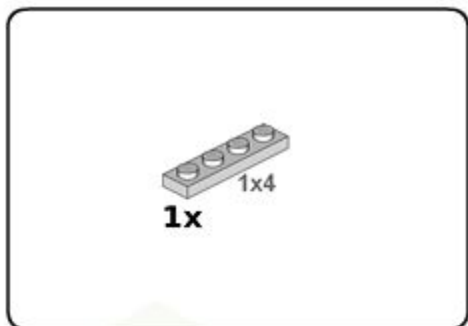


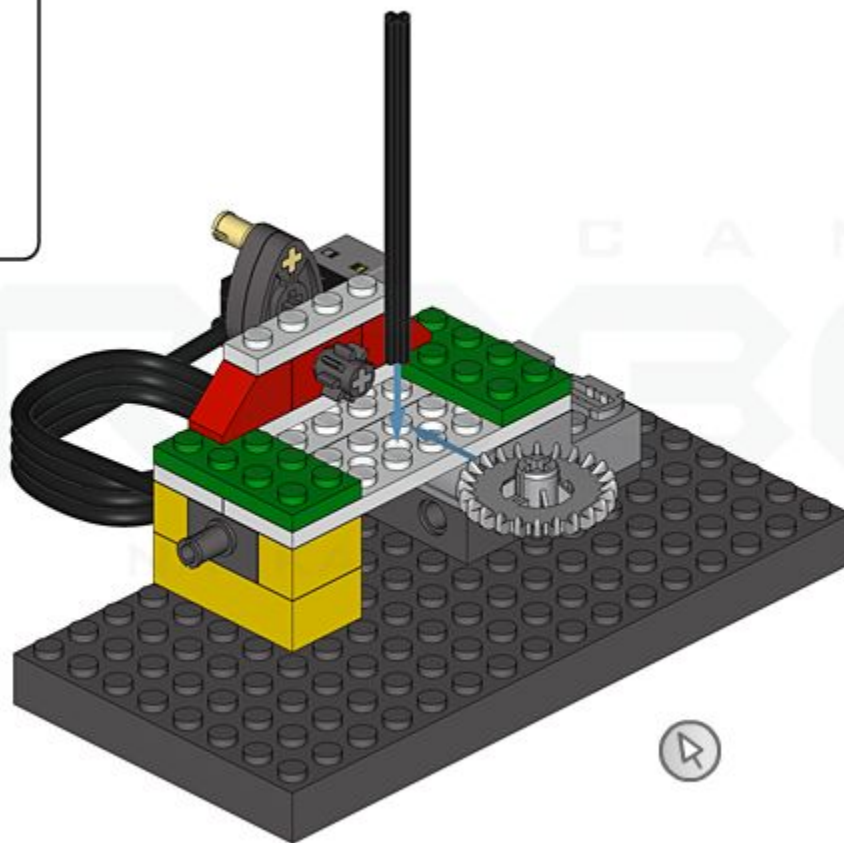
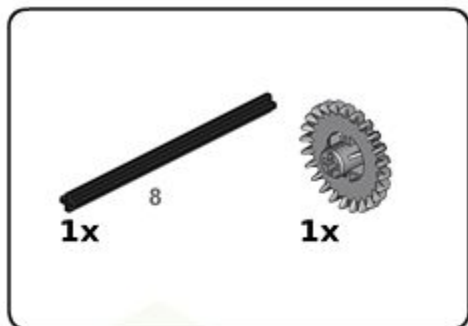


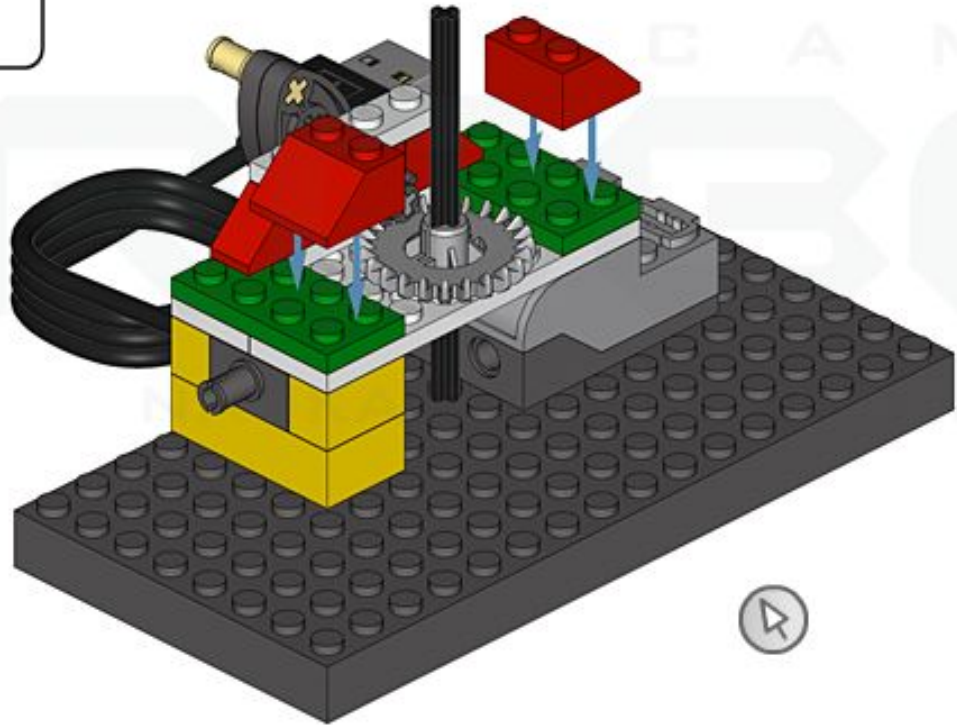
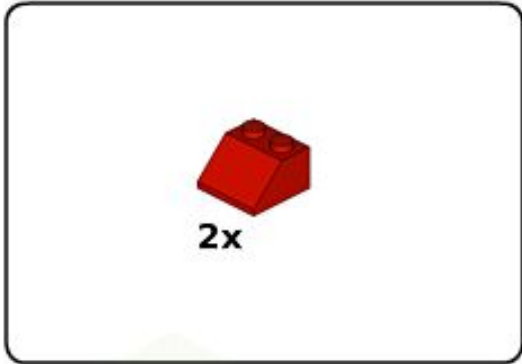


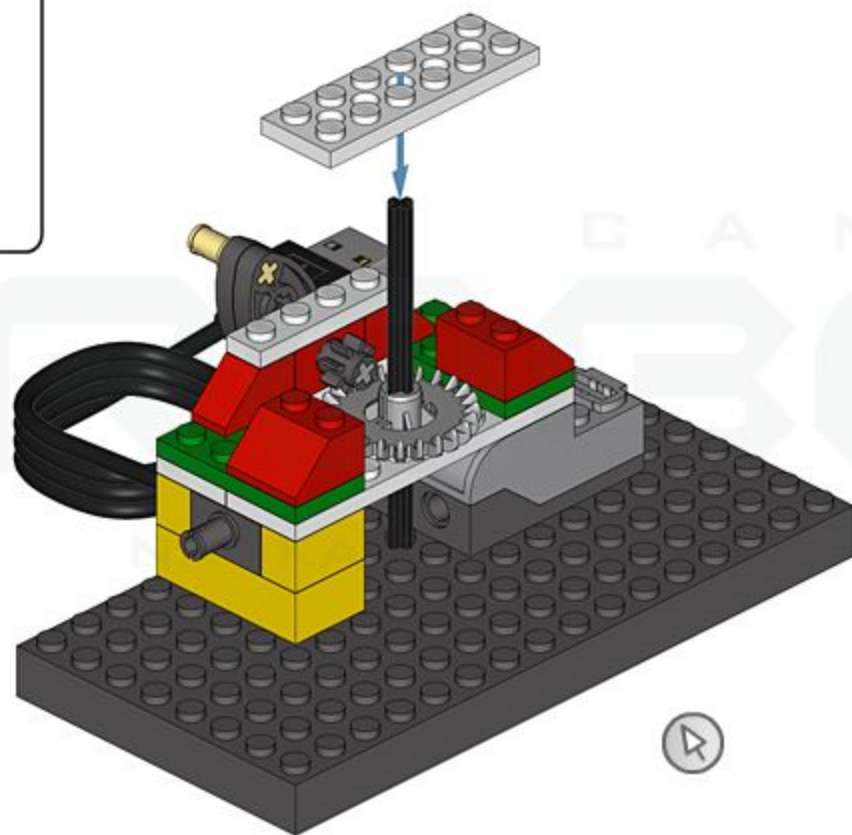
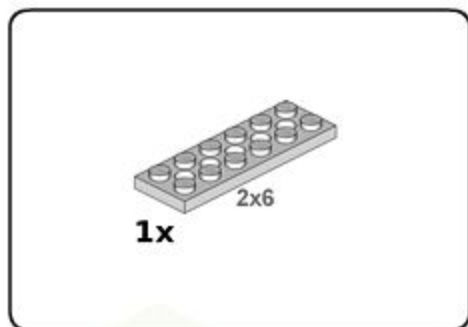


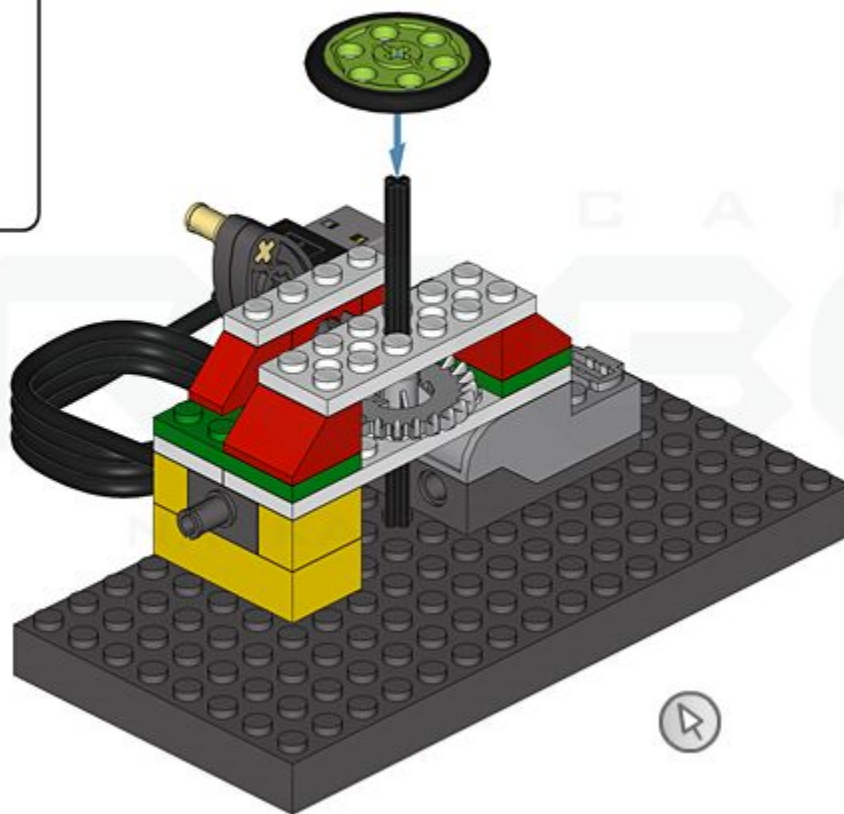


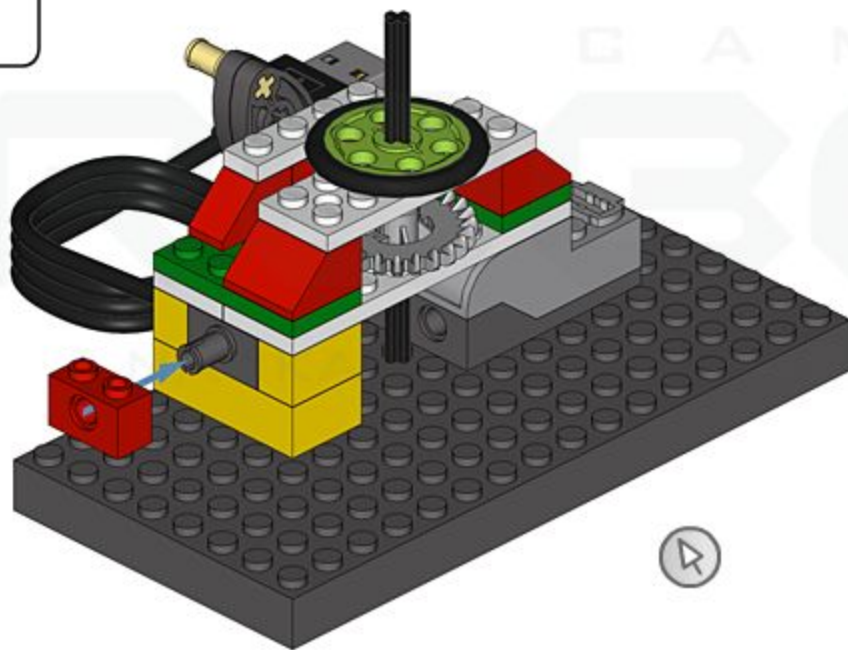
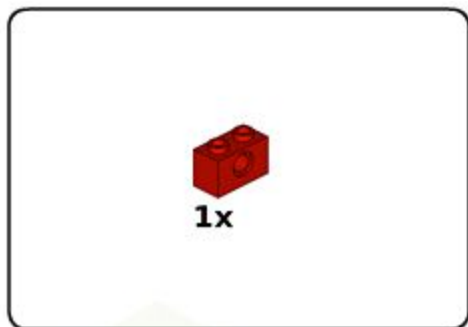


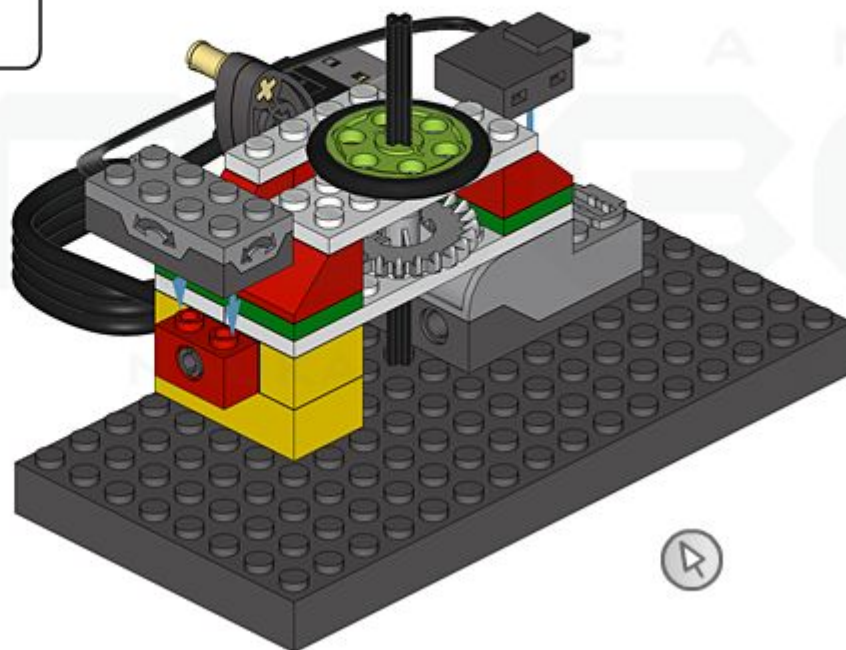
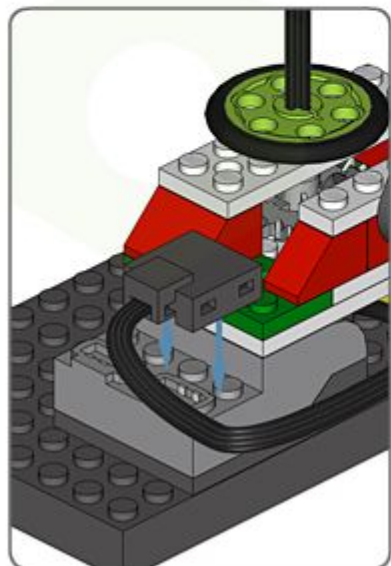


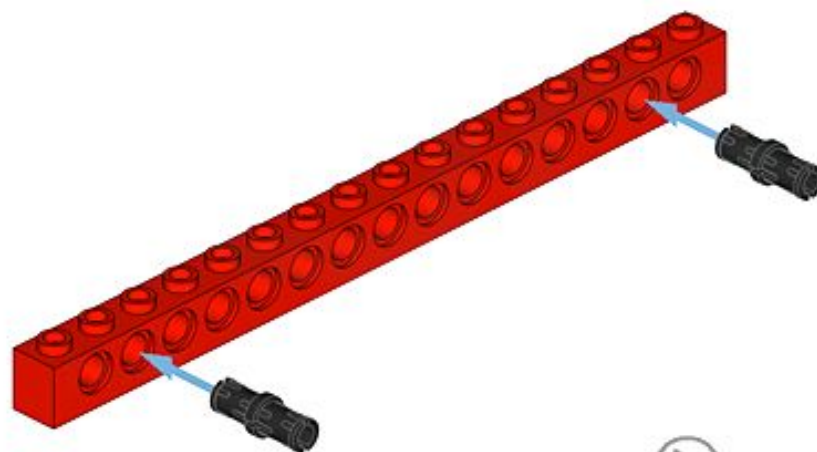
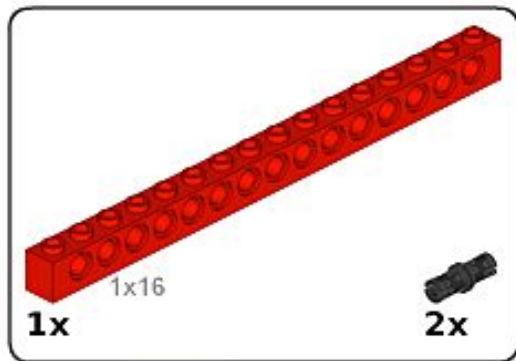


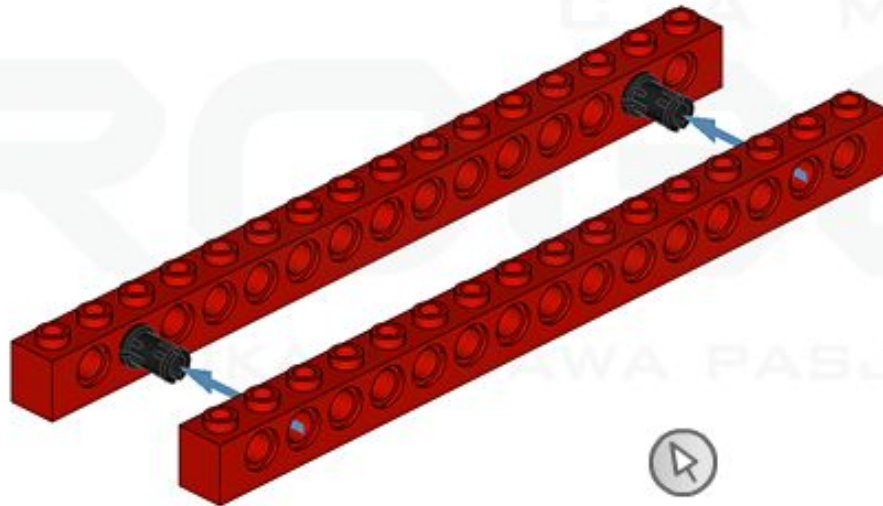
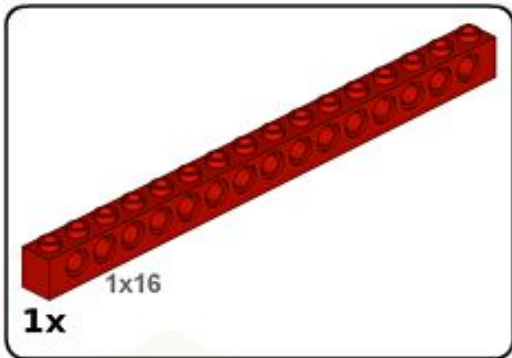


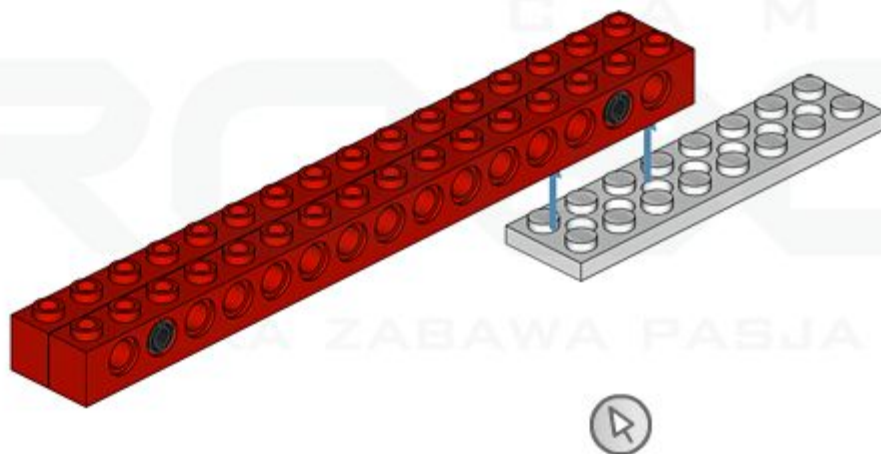
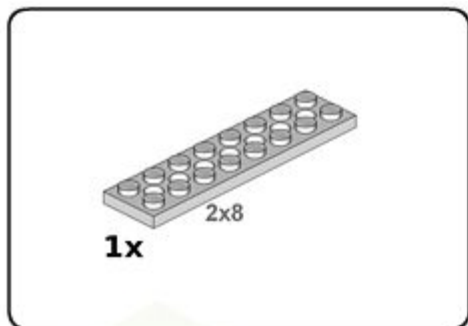


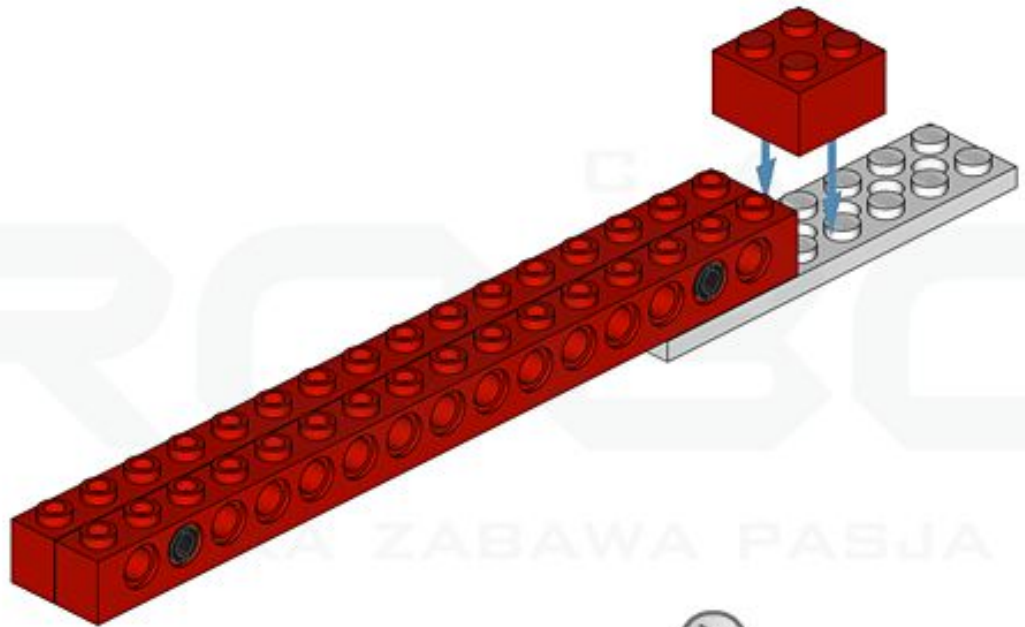
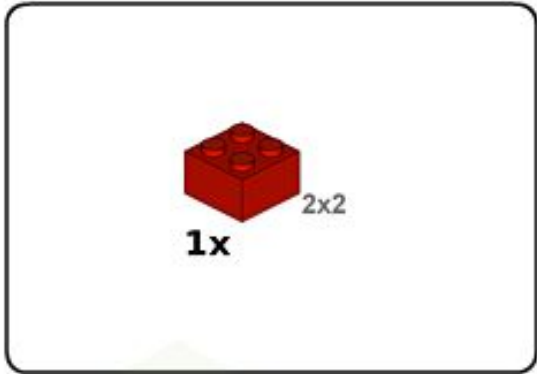


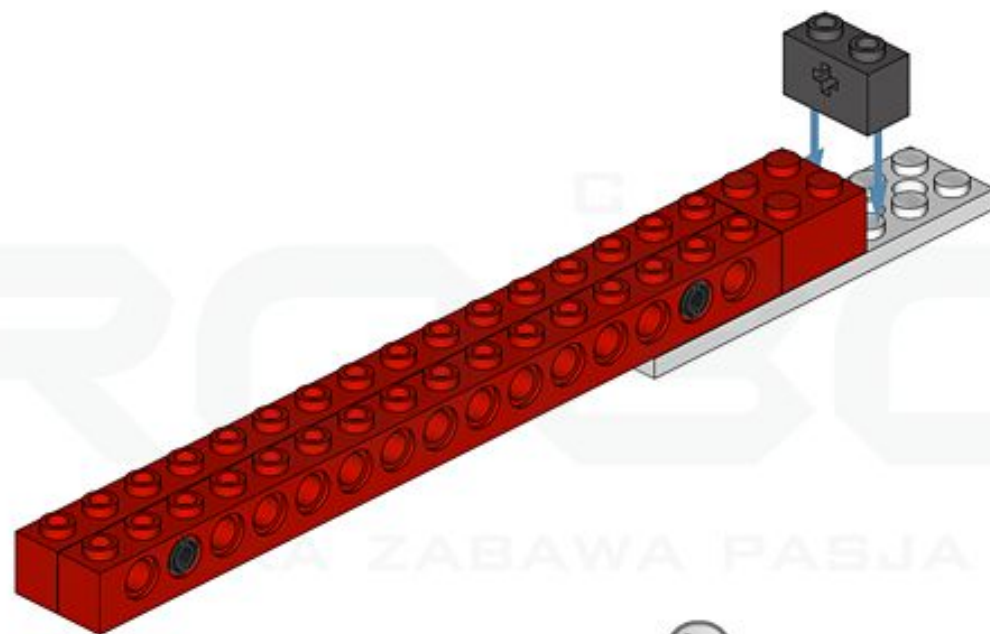
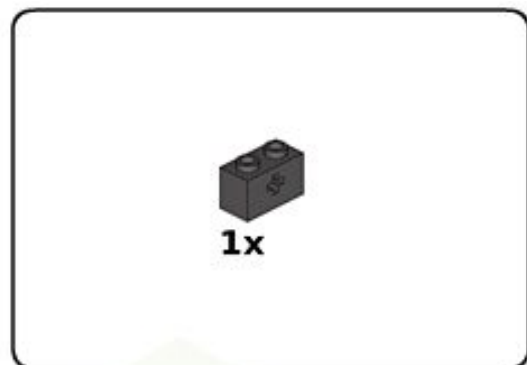


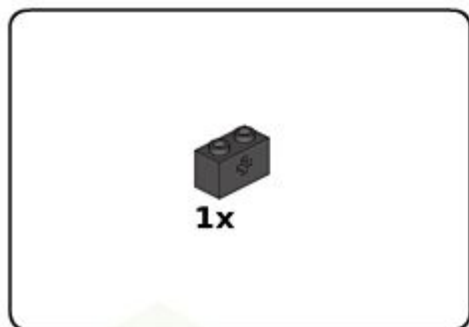


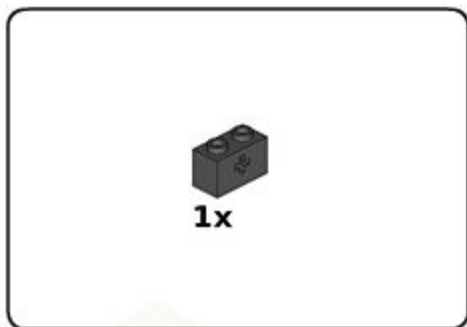


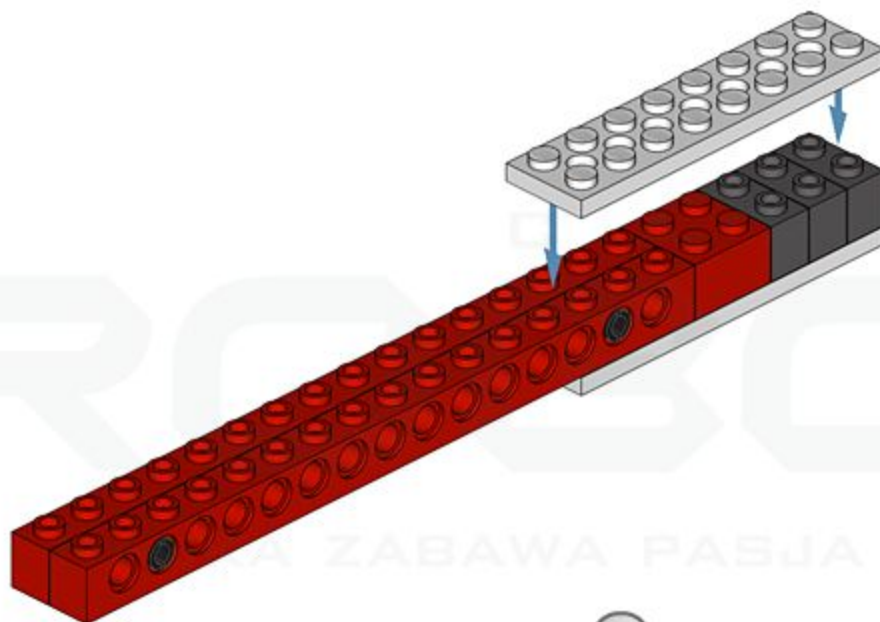
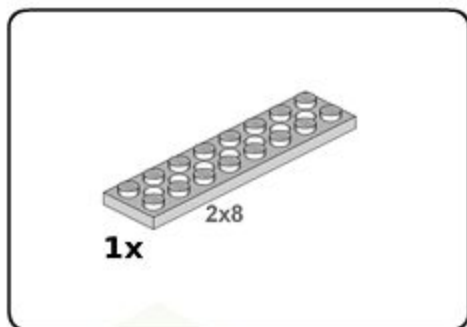


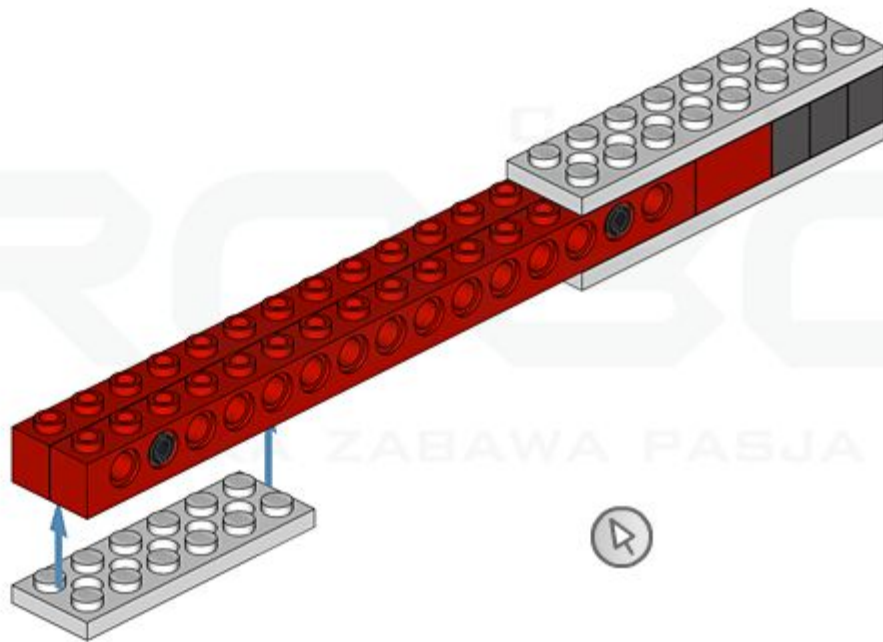
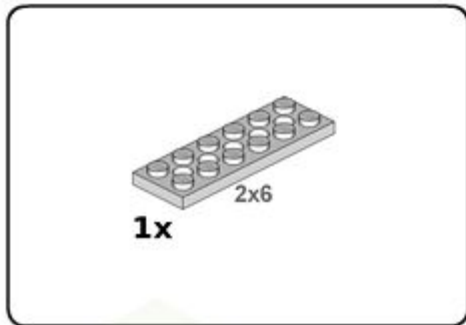


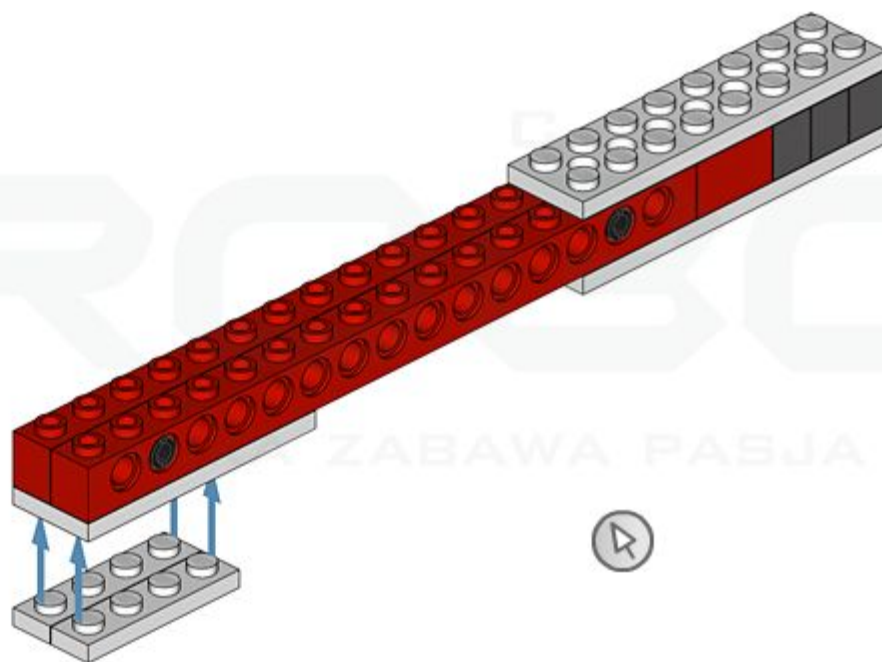
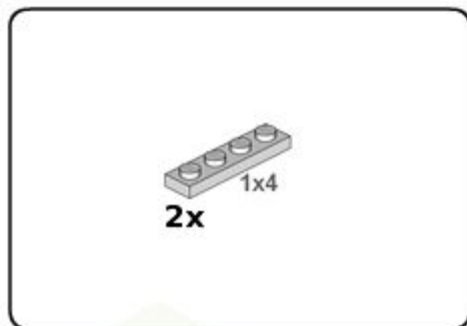


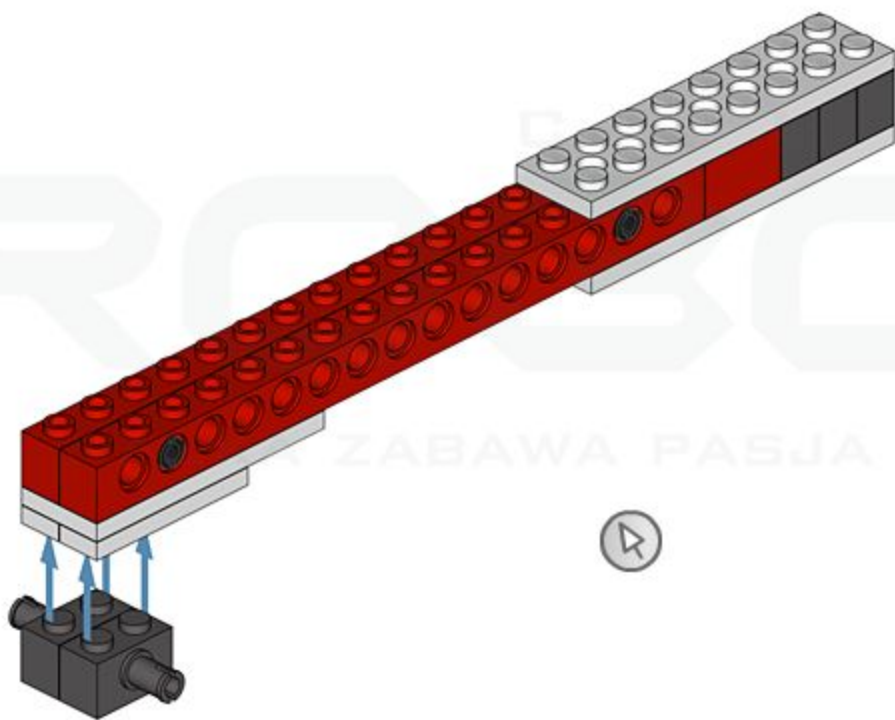
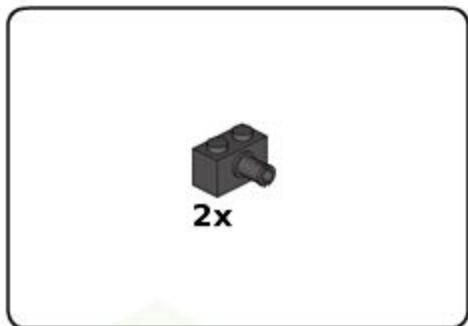


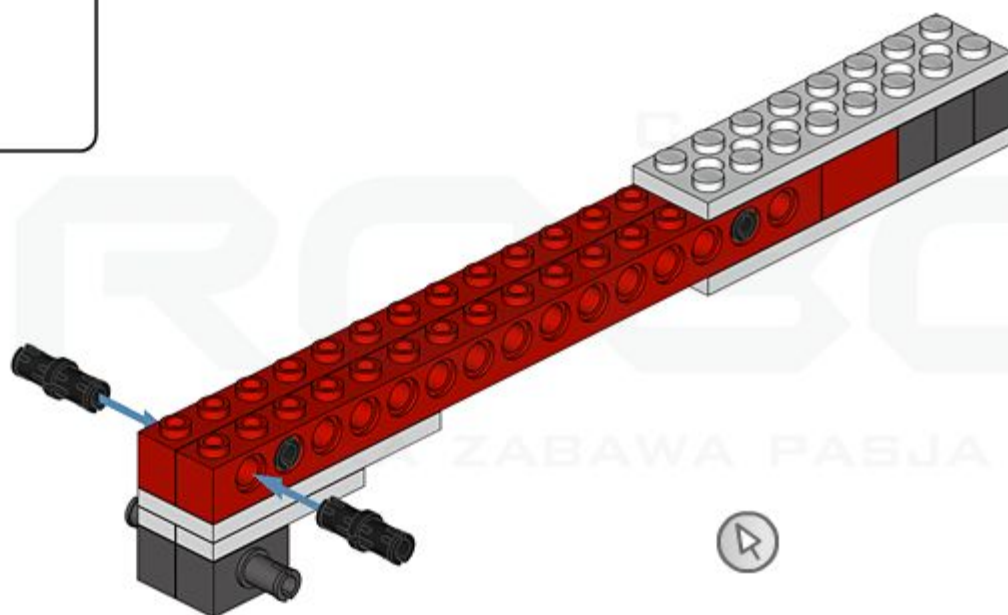
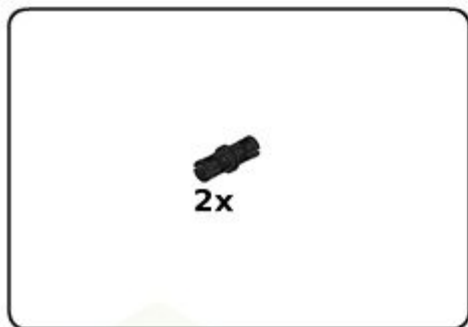


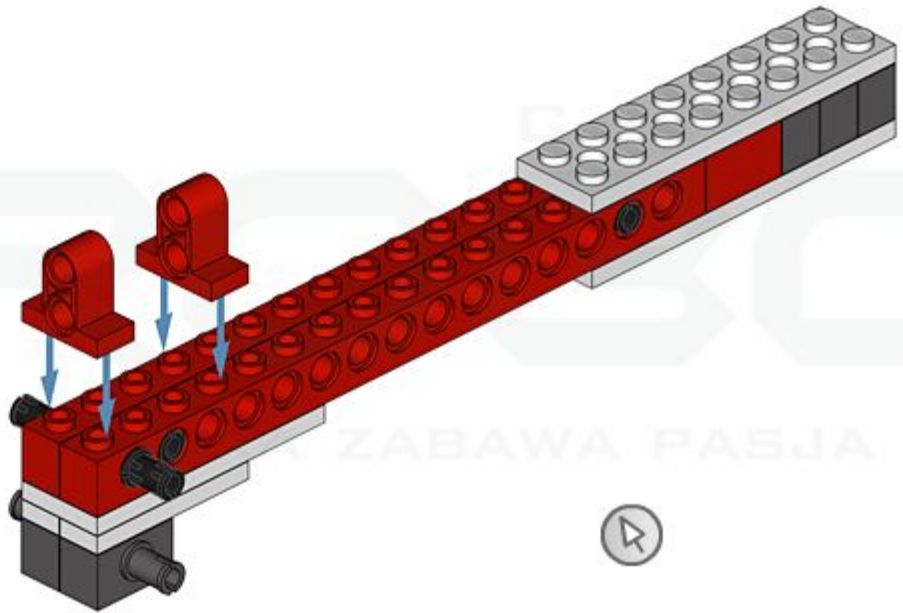
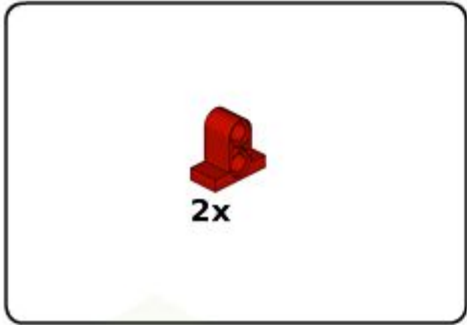


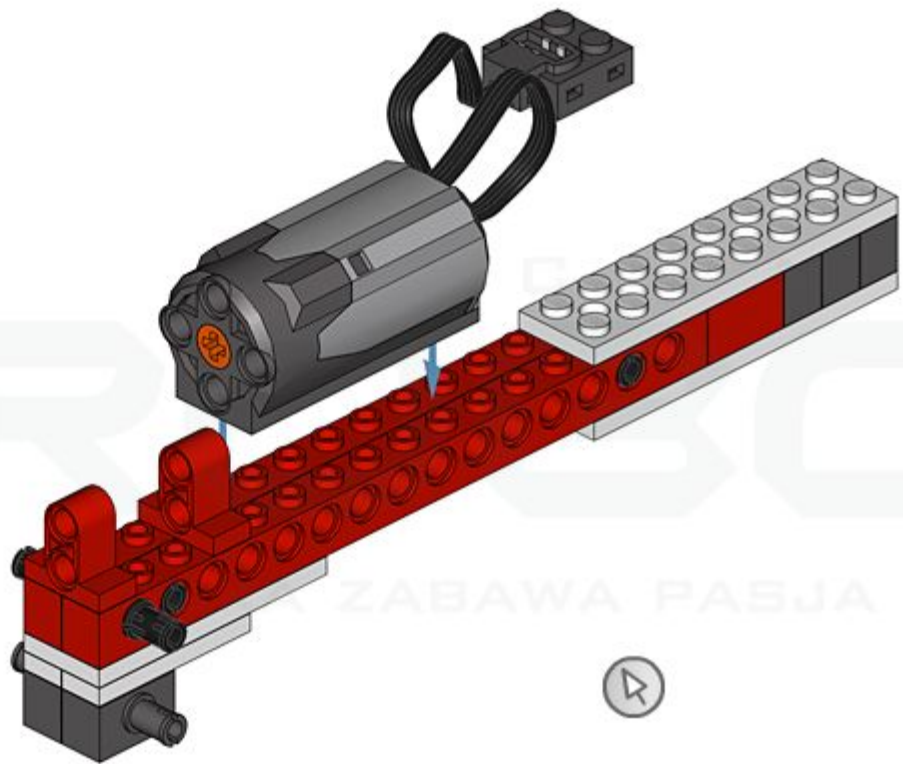
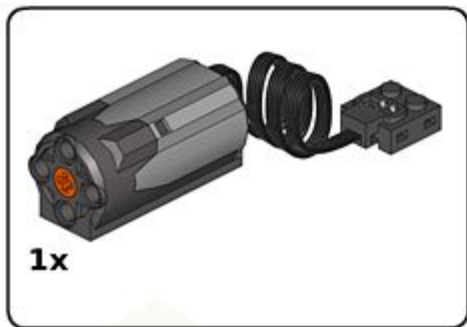


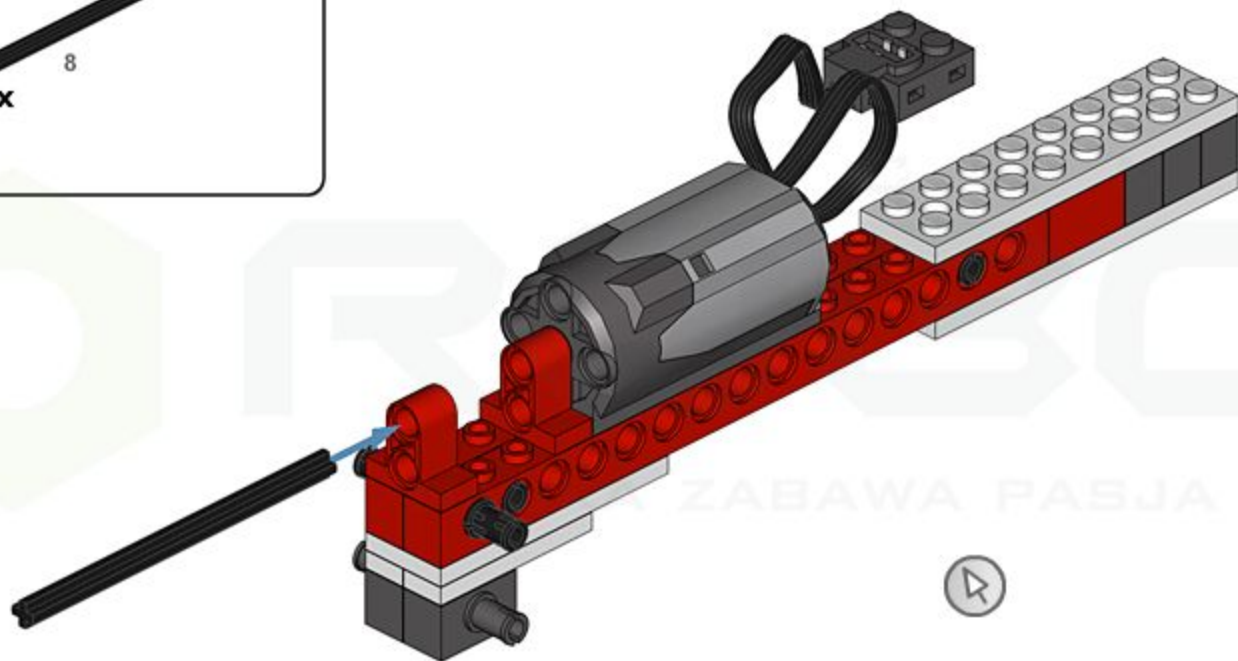
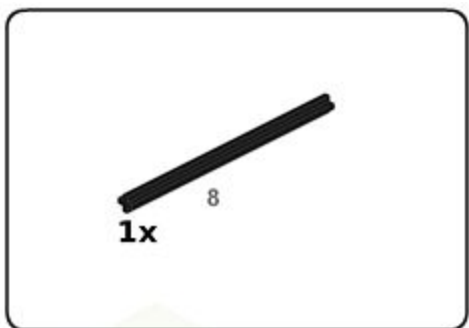


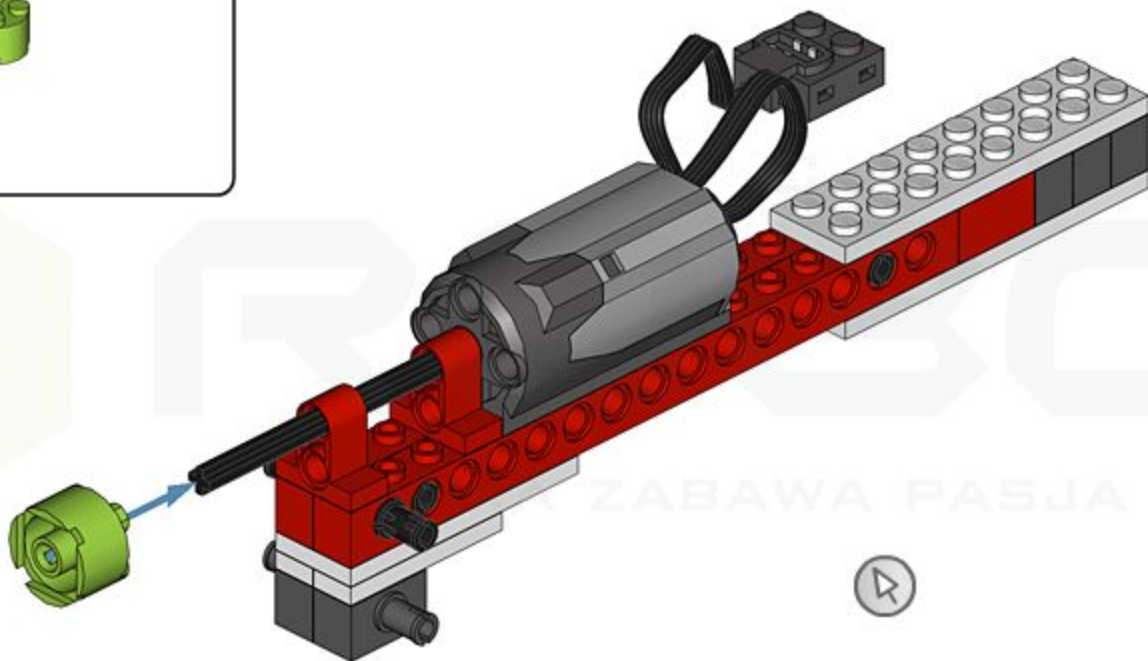


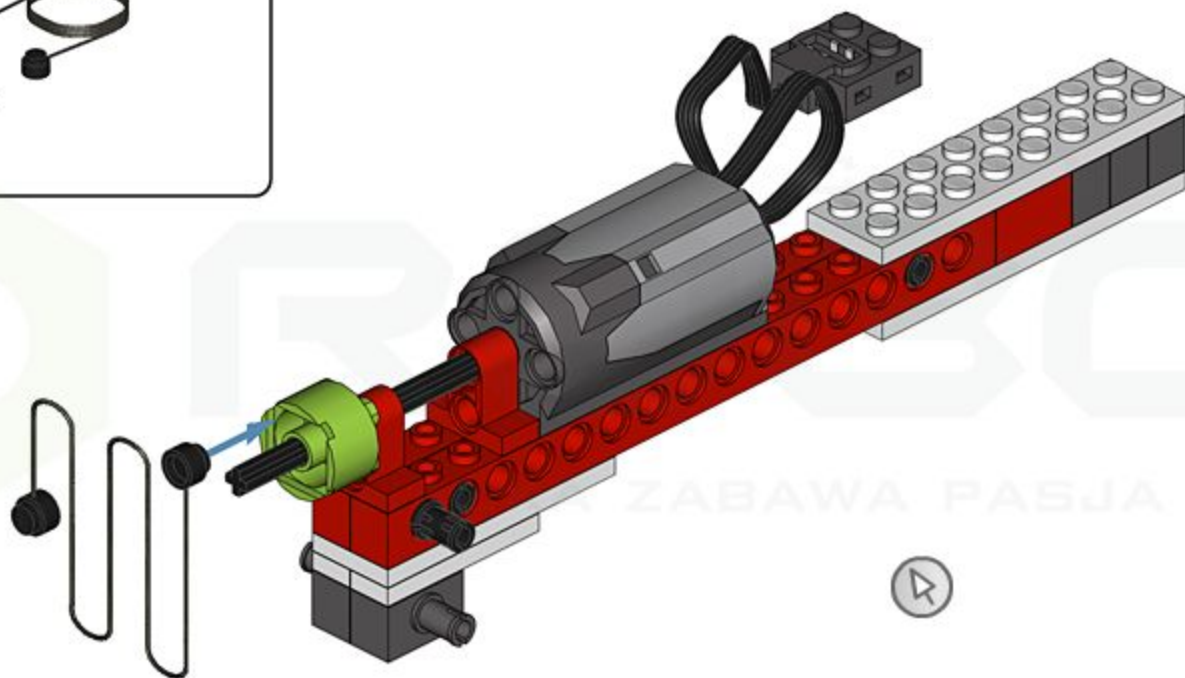


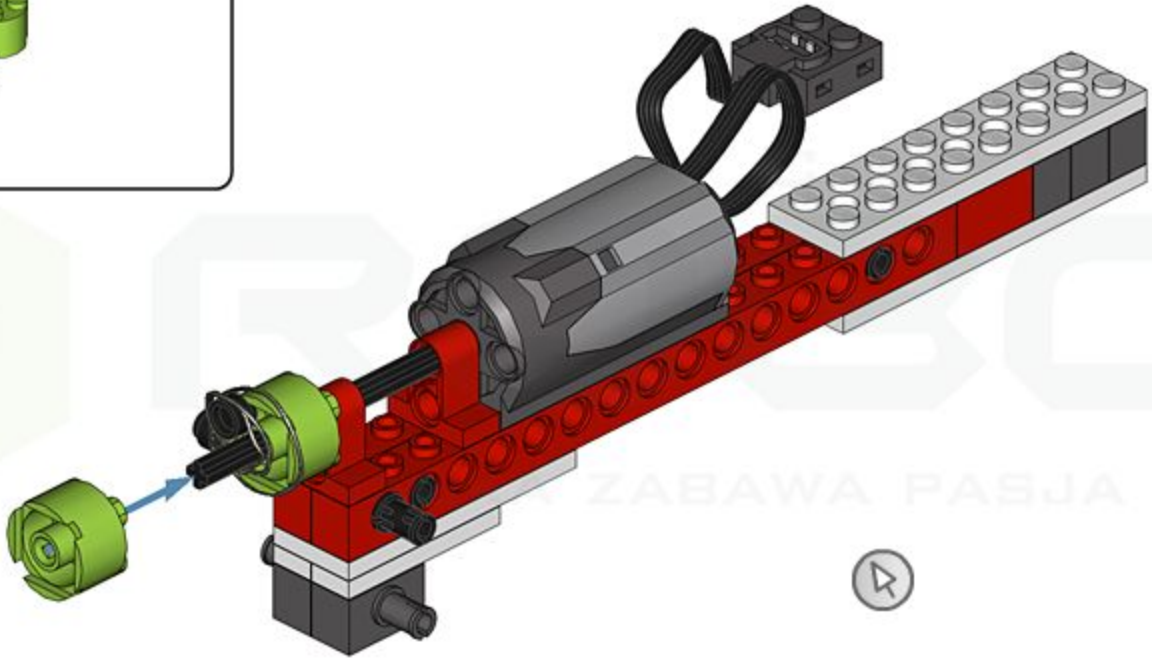




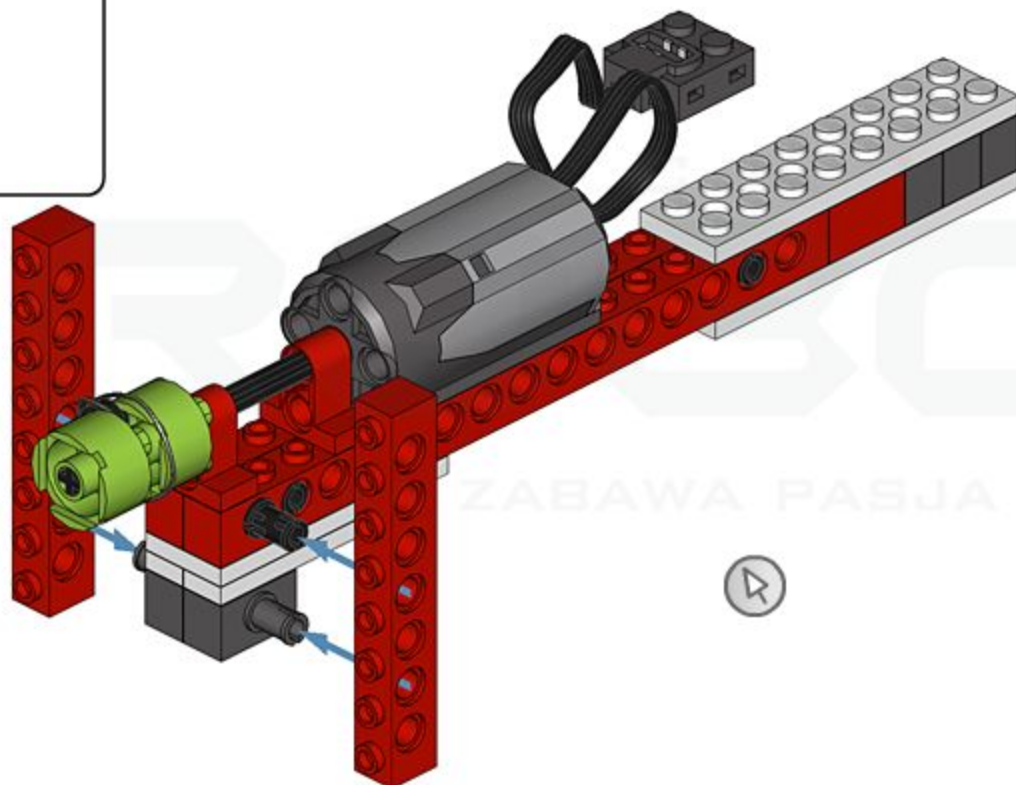
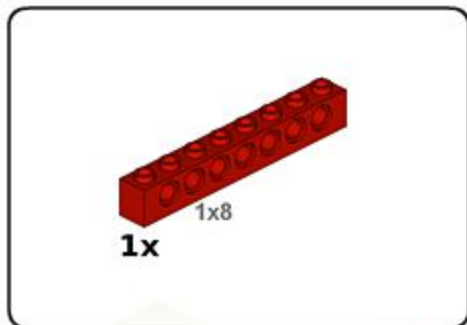


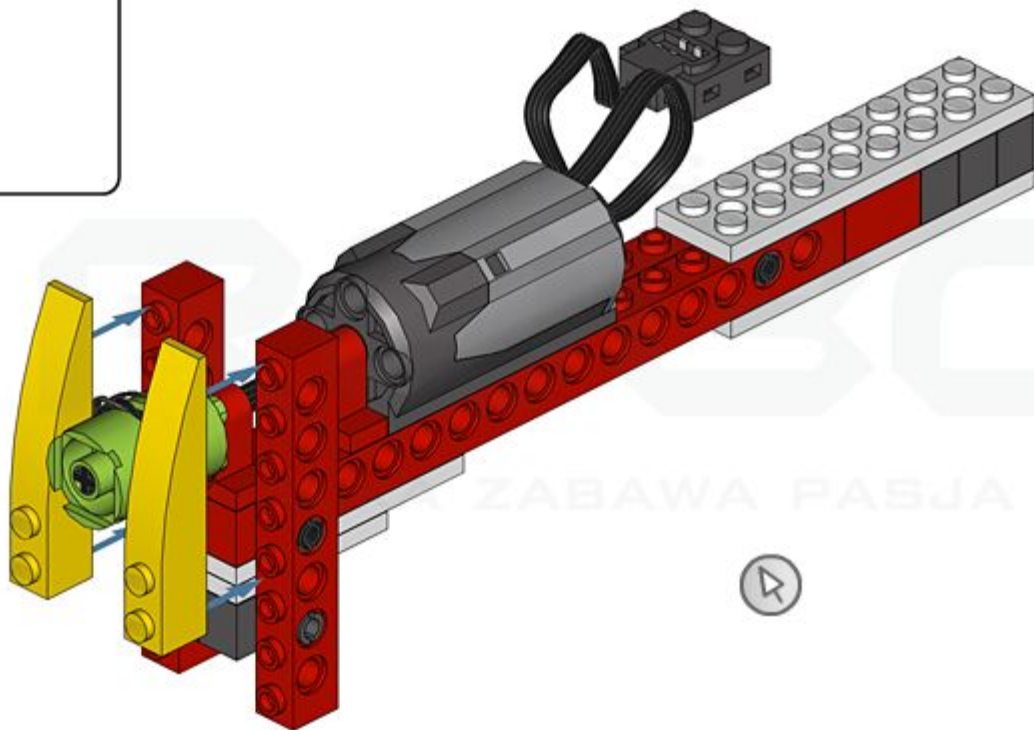
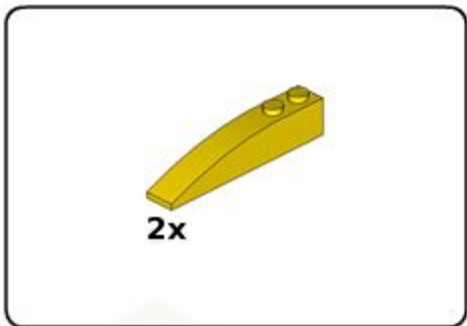


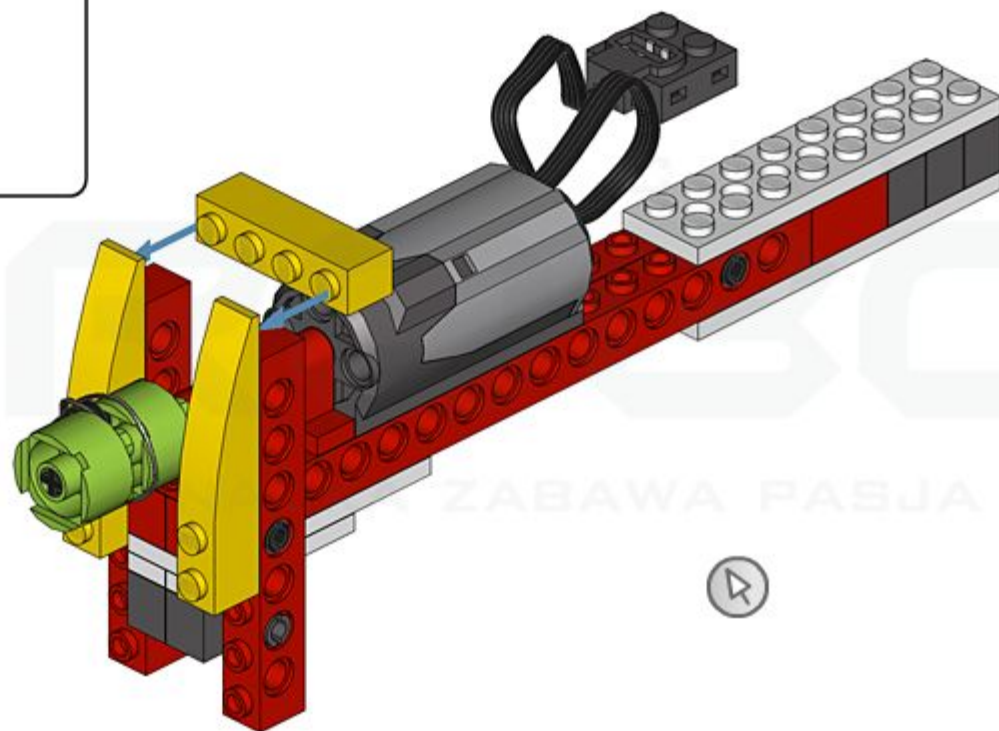
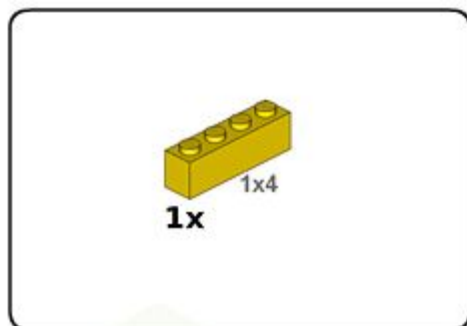


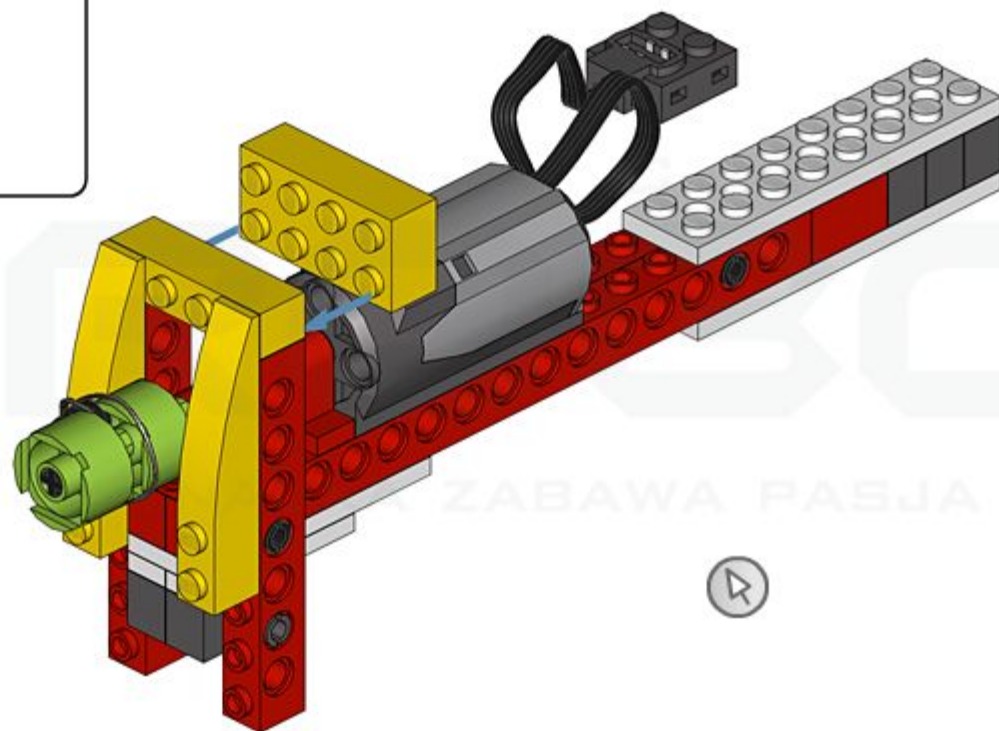
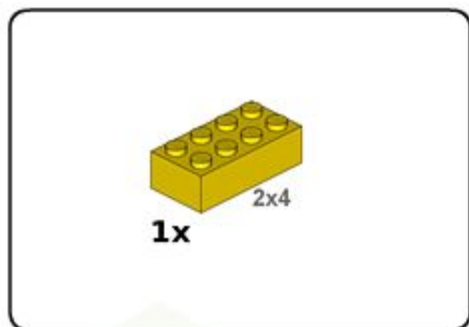


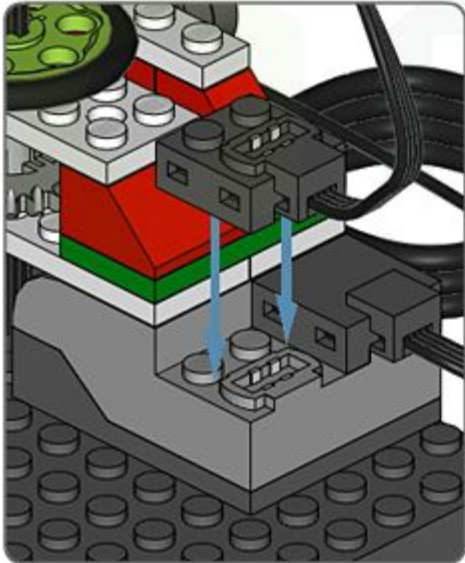
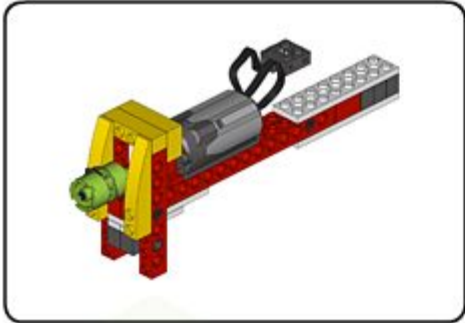
ZABAWA PASJA



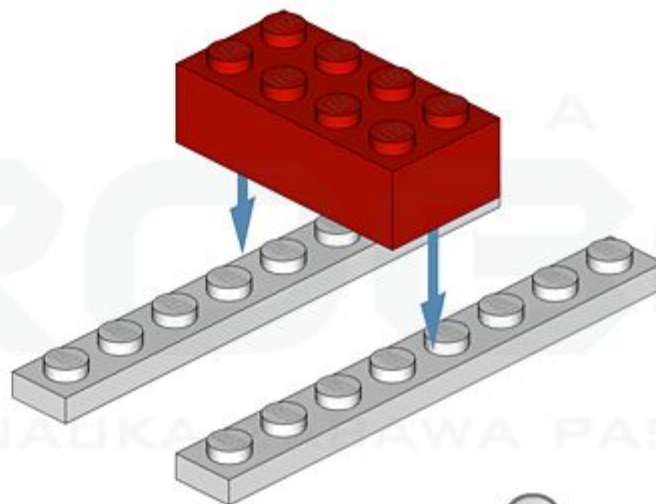
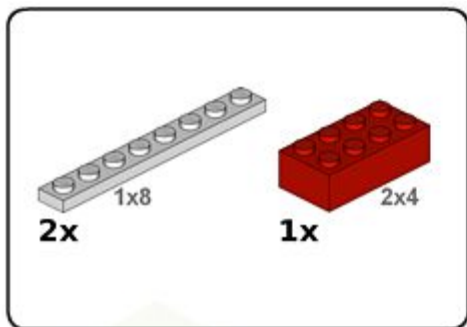


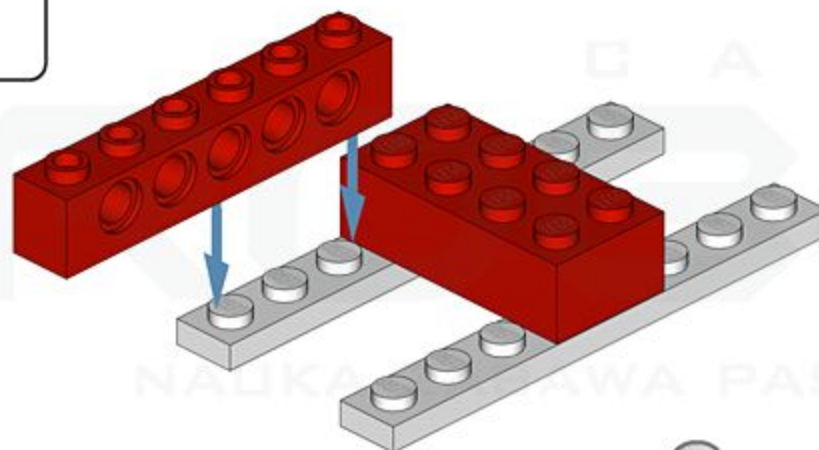
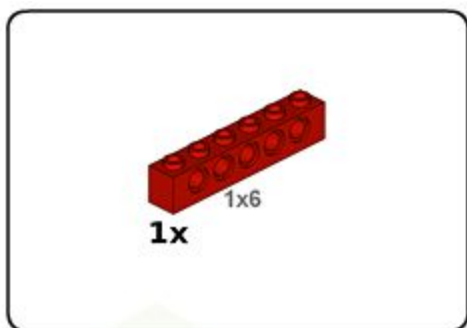


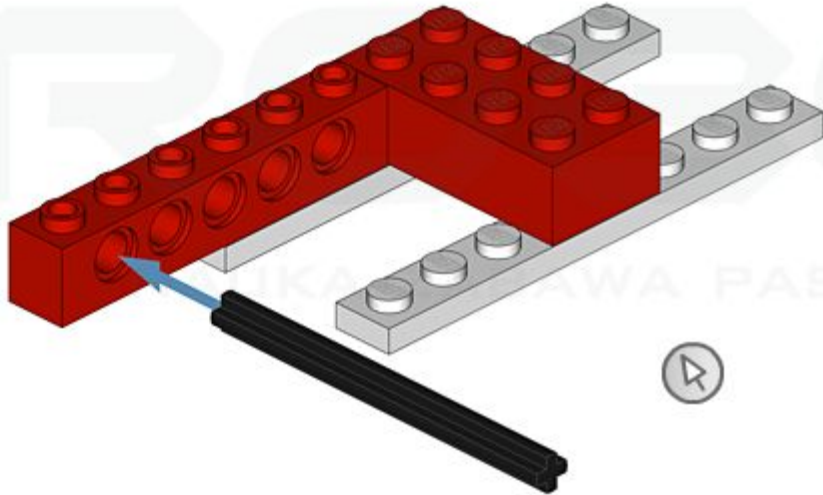
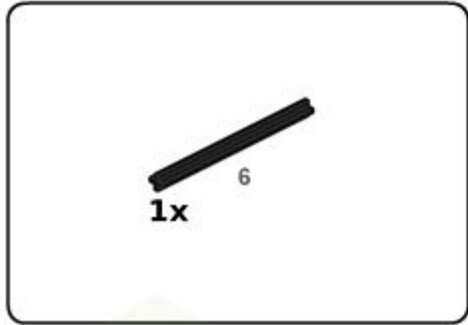


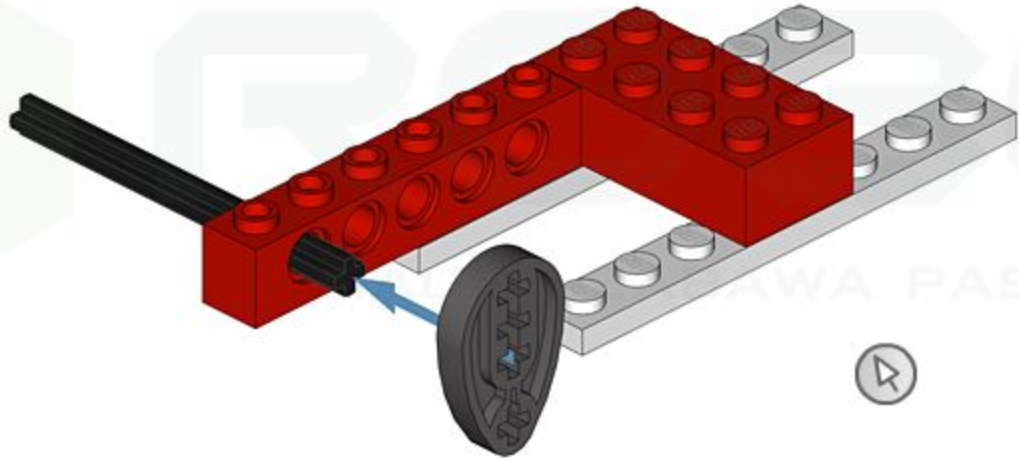
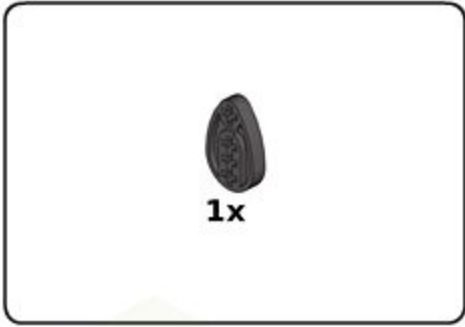


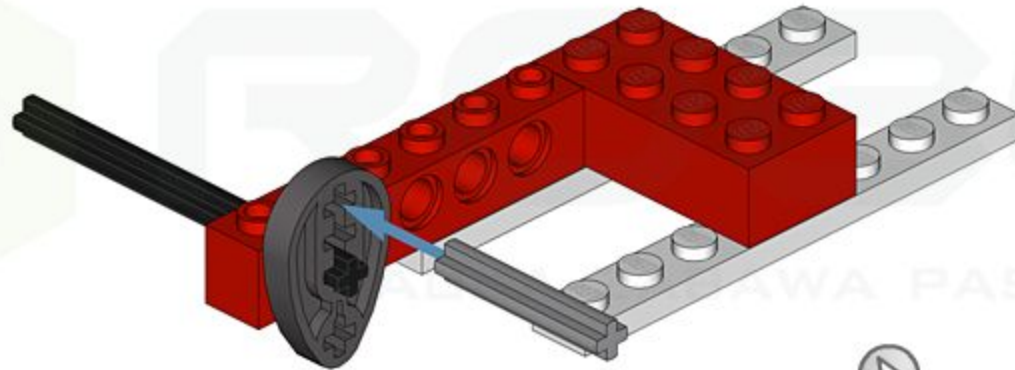
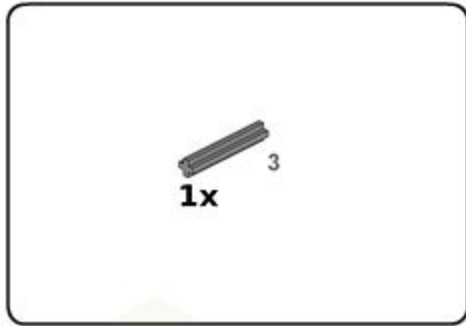
C A M
ROBOC
NALAN BAWA PASJA

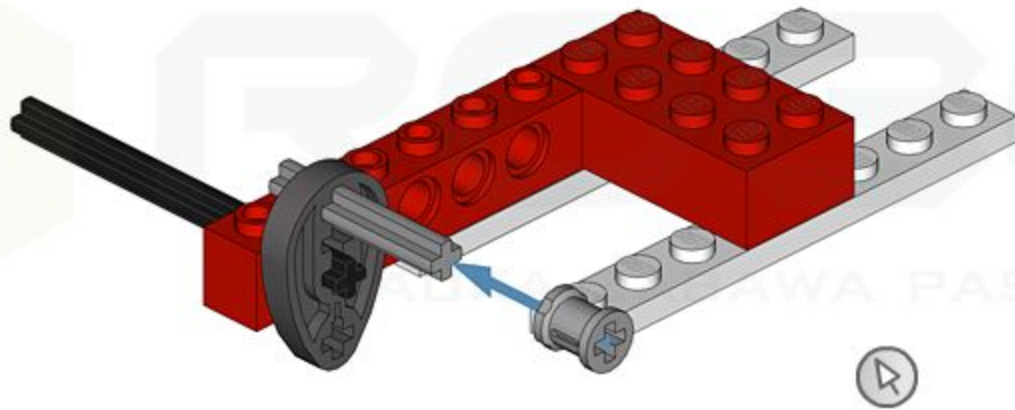
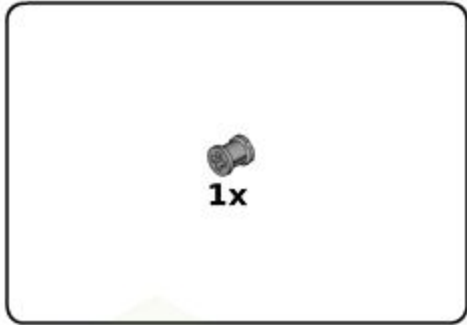


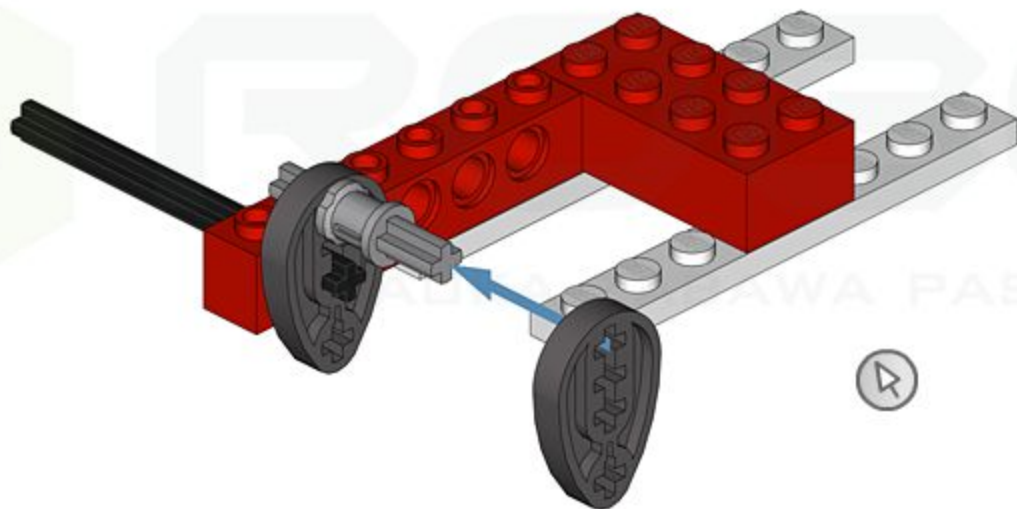


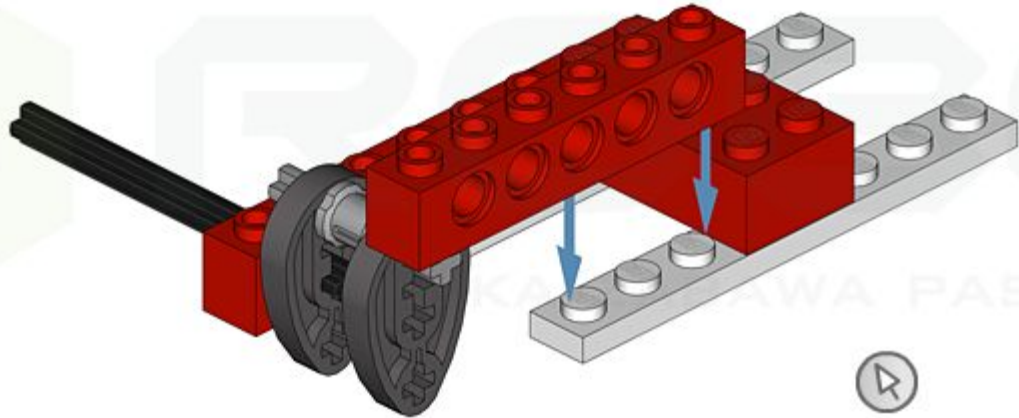
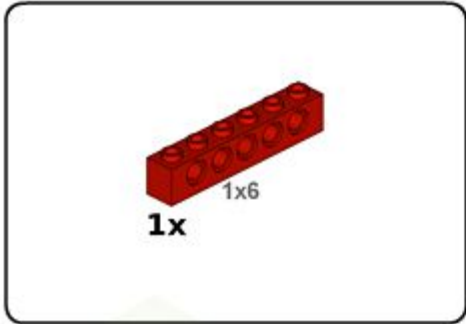


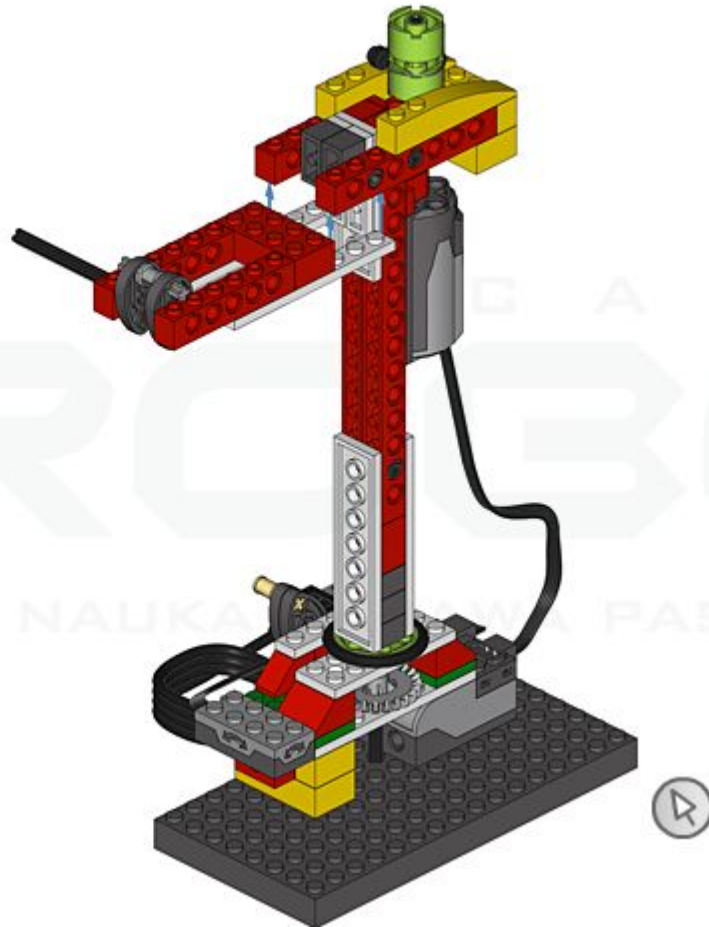
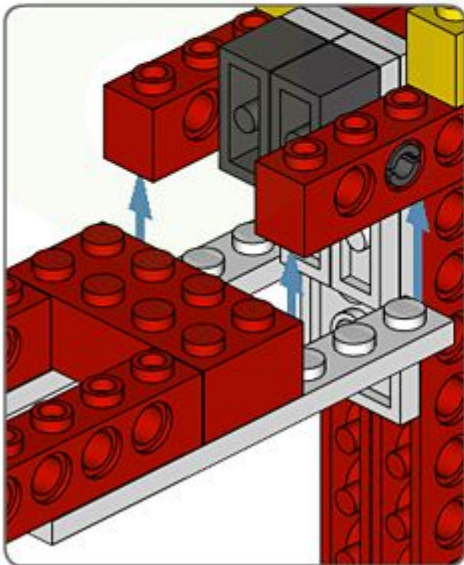
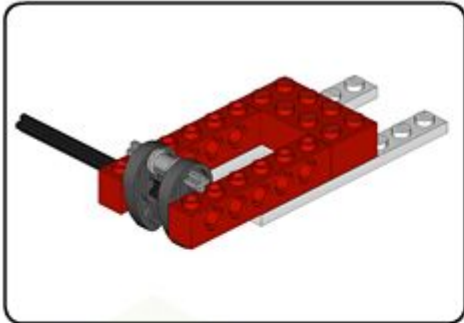


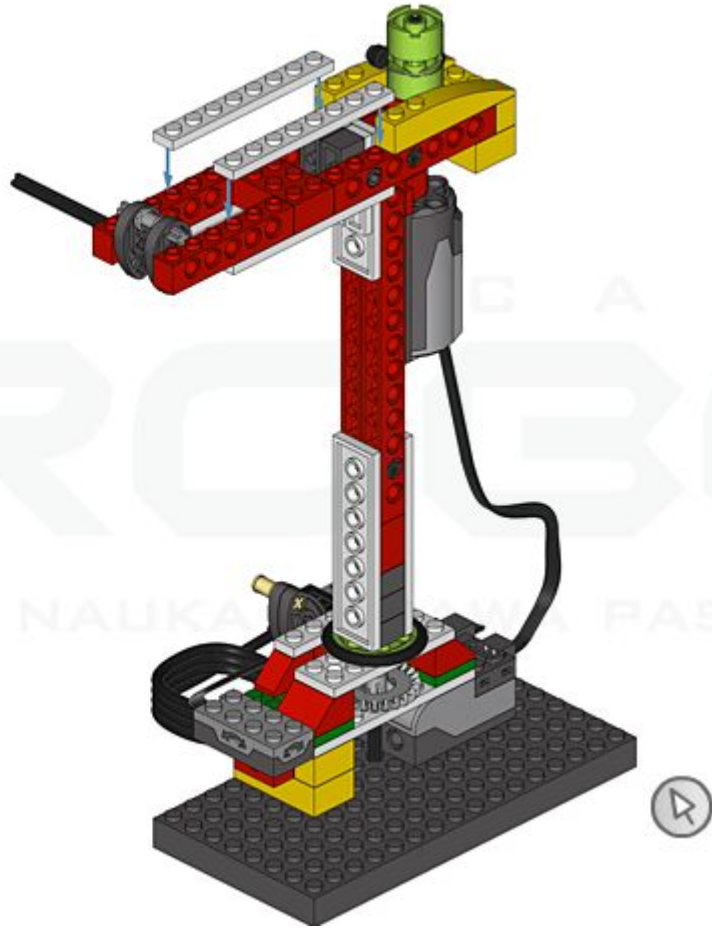
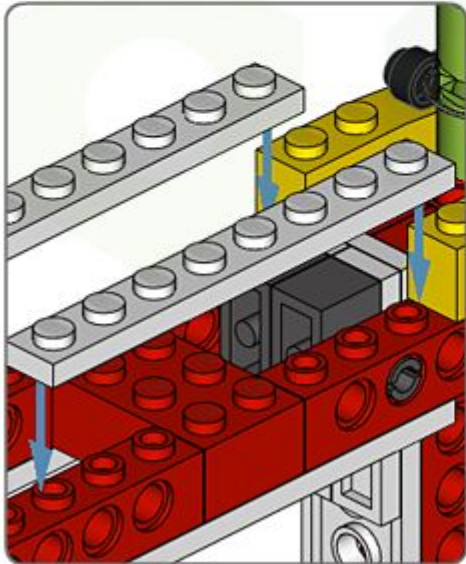
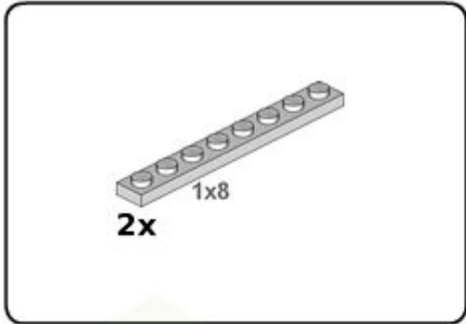


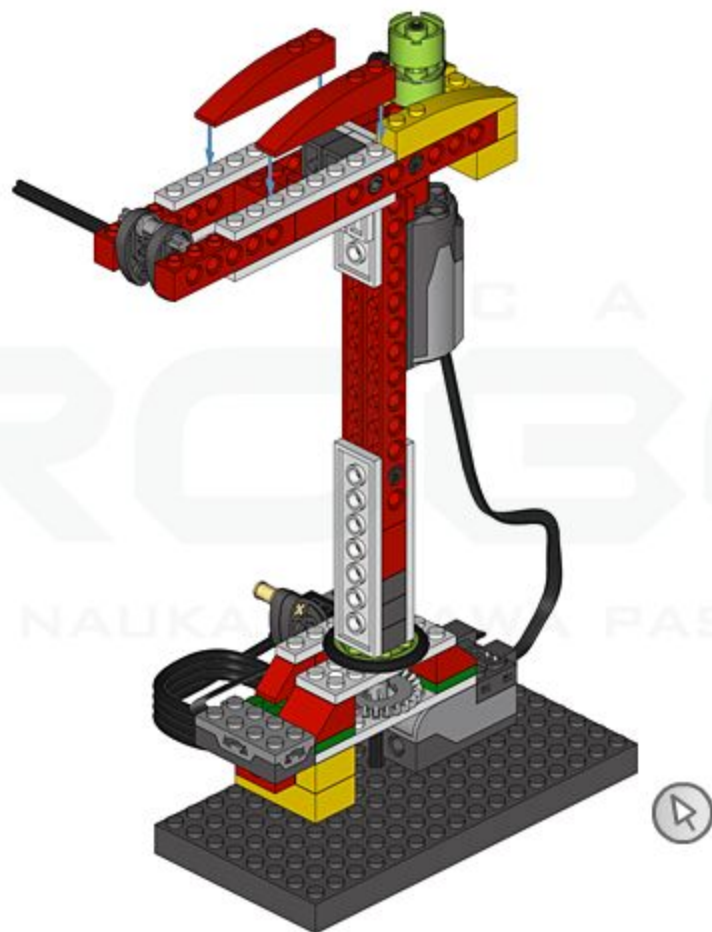
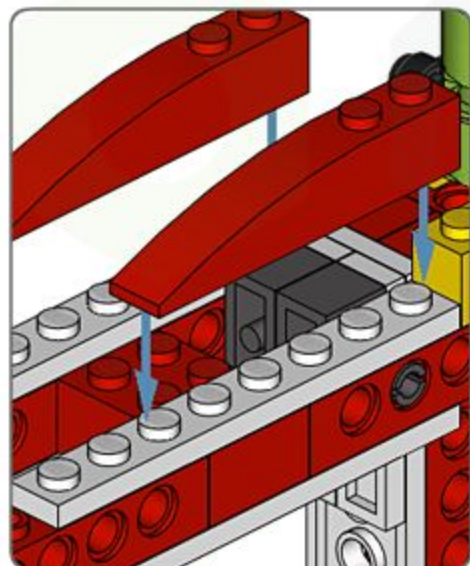
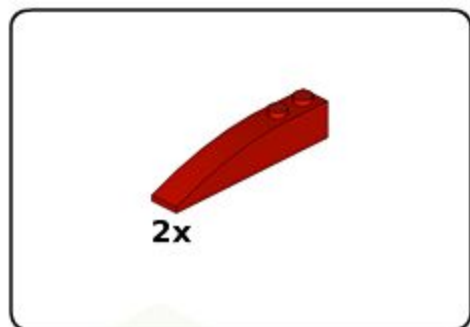


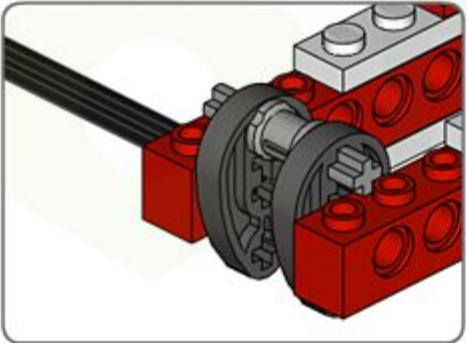
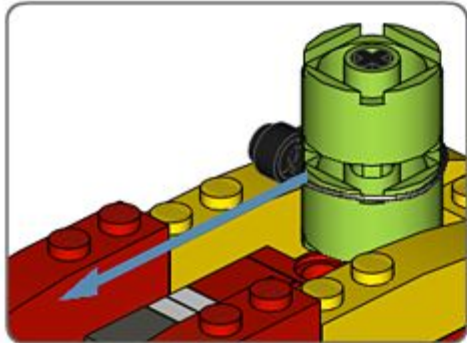


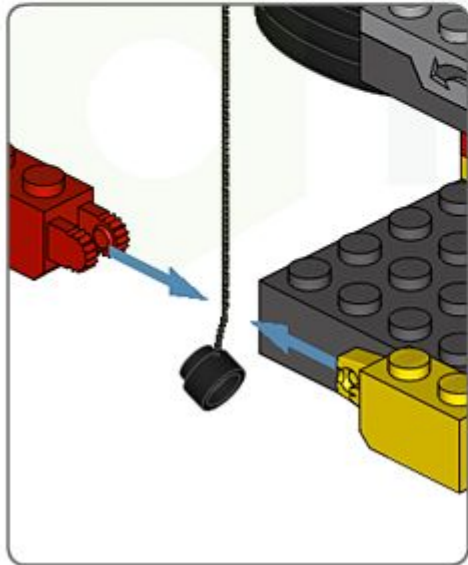
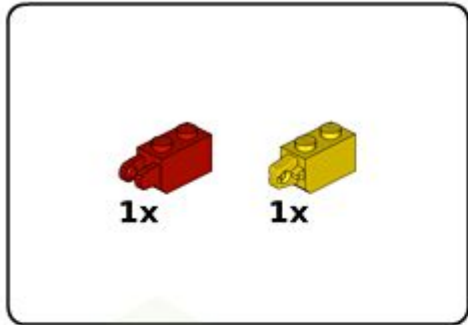


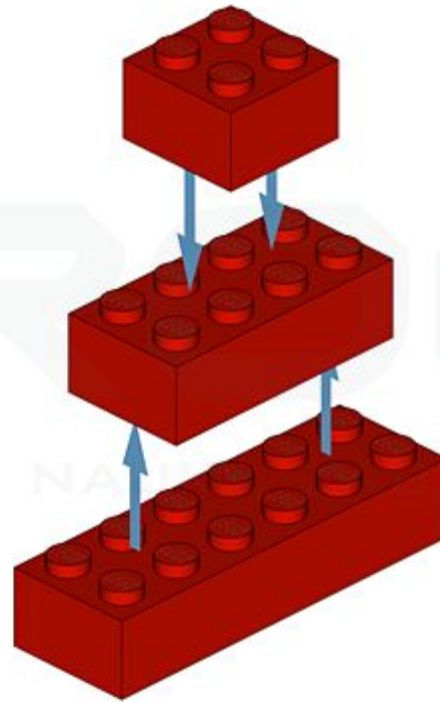
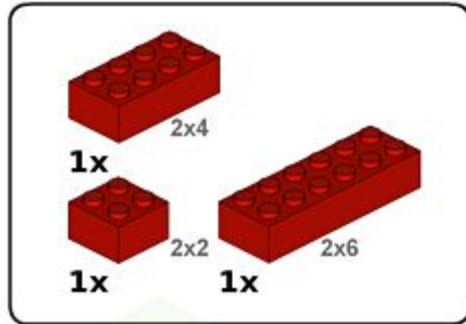










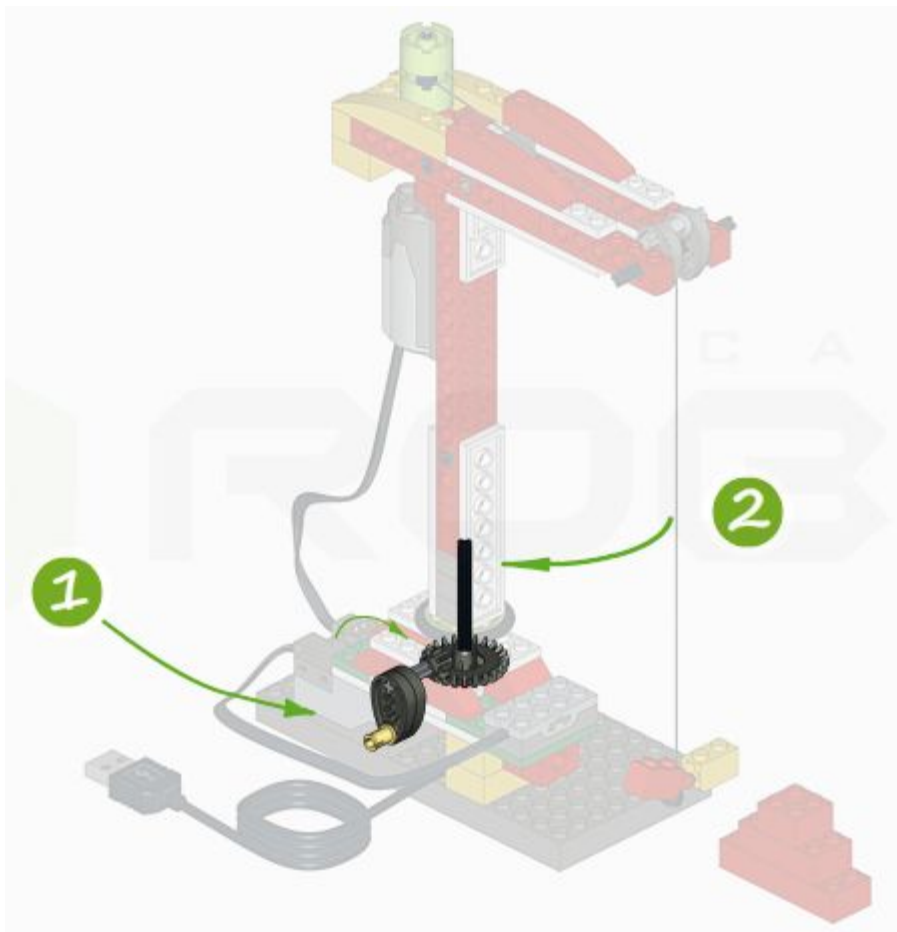




Наша конструкция - модель
башенного крана.

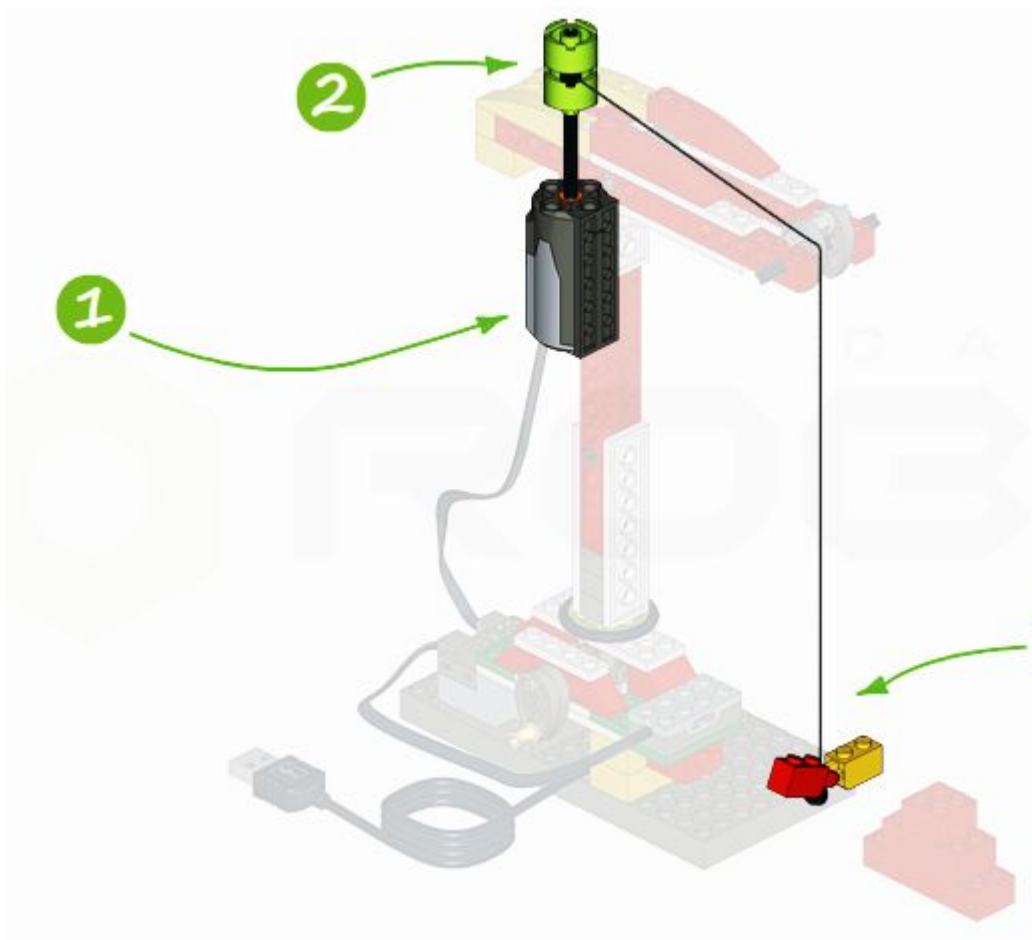
Такой кран позволяет переносить
большие грузы с места на место
в пределах досягаемости его
стрелы.





1. Башня подъемного крана может вращаться благодаря небольшой рукоятке, расположенной возле основания конструкции. Зубчатая передача соединяет рукоятку с башней через шестеренки, соединенные между собой под углом 90° .

2. Обрати внимание, что башня вращается медленнее рукоятки из-за того, что количество зубьев шестеренки, соединенной с рукояткой, меньше количества зубьев шестеренки, соединенной с башней.

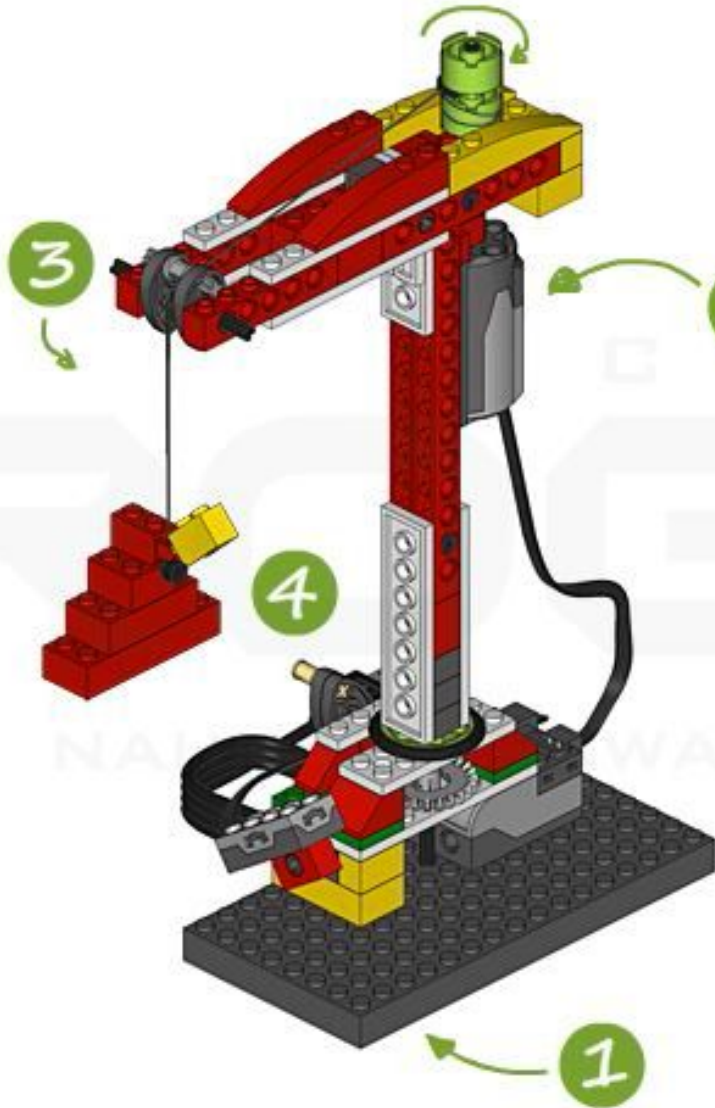


Груз поднимается вверх с помощью троса, который наматывается на барабан.

1. Двигатель WeDo, ротор которого вращается в соответствующую сторону, приводит в действие весь подъемный механизм.

2. Барабан похож на цилиндр, на который наматывается трос. Чем больше диаметр барабана, тем быстрее наматывается трос. Если трос полностью размотан, то неважно, в какую сторону будет вращаться барабан – трос будет наматываться на него в любом случае.

3. Трос вместе с зацепом (крюком) будет перемещаться вверх и вниз.



1. Когда ты наклонишь датчик, прикреплённый к основанию крана, то запустишь двигатель.
2. Двигатель вращает катушку, на которую наматывается трос.
3. Груз, прицепленный на конце троса, может подниматься или опускаться.
4. Перед опусканием груза ты можешь перевернуть плечо подъёмного крана, вращая рукоятку у основания.

Программирование

Задание

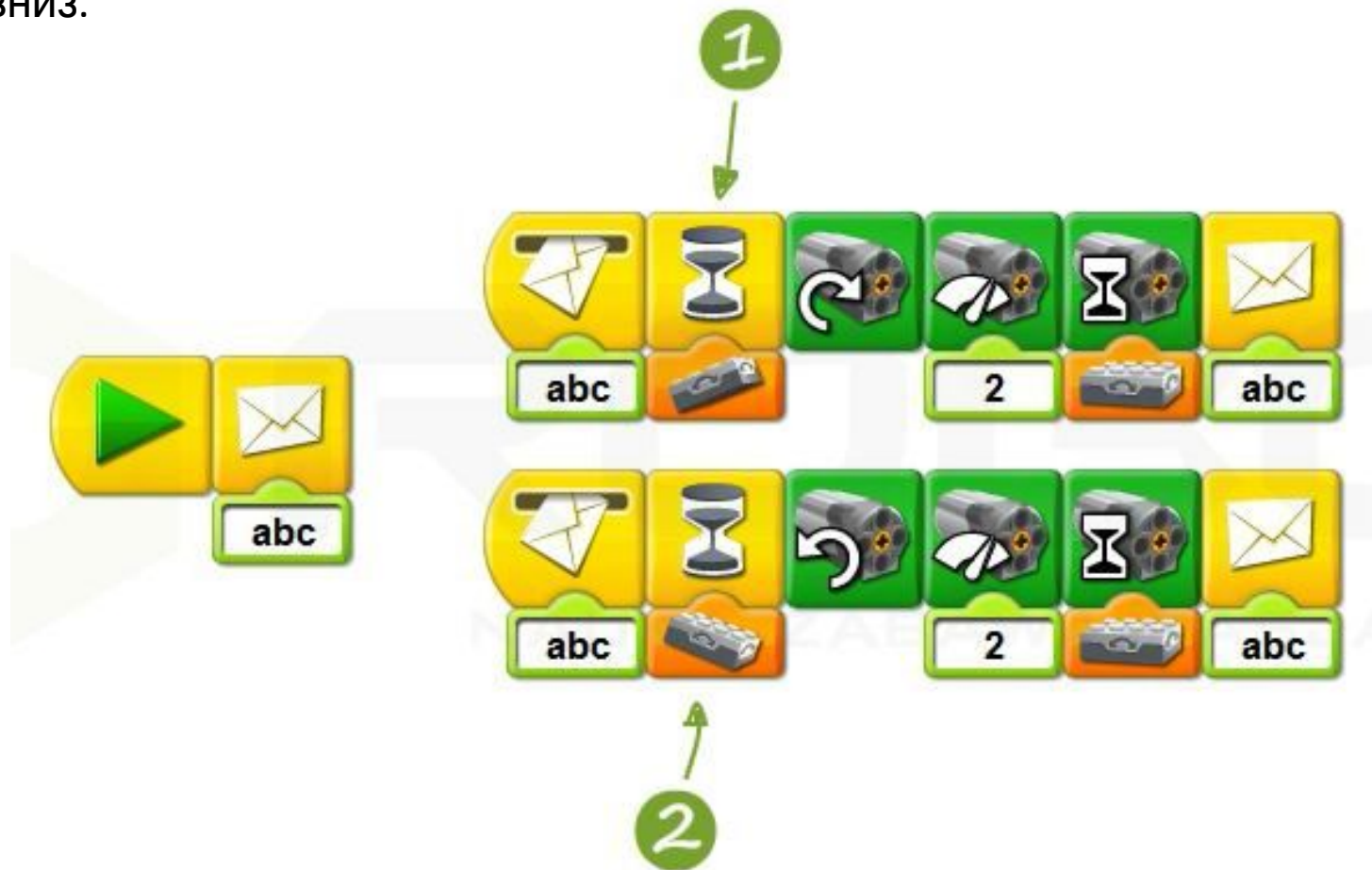
Создайте программу, по которой робот может поднимать и опускать груз в зависимости от положения датчика наклона. Мотор должен останавливаться, когда датчик в горизонтальном положении

1. Блоки с изображением конверта связаны друг с другом и позволяют передавать управление различным сегментам программы.



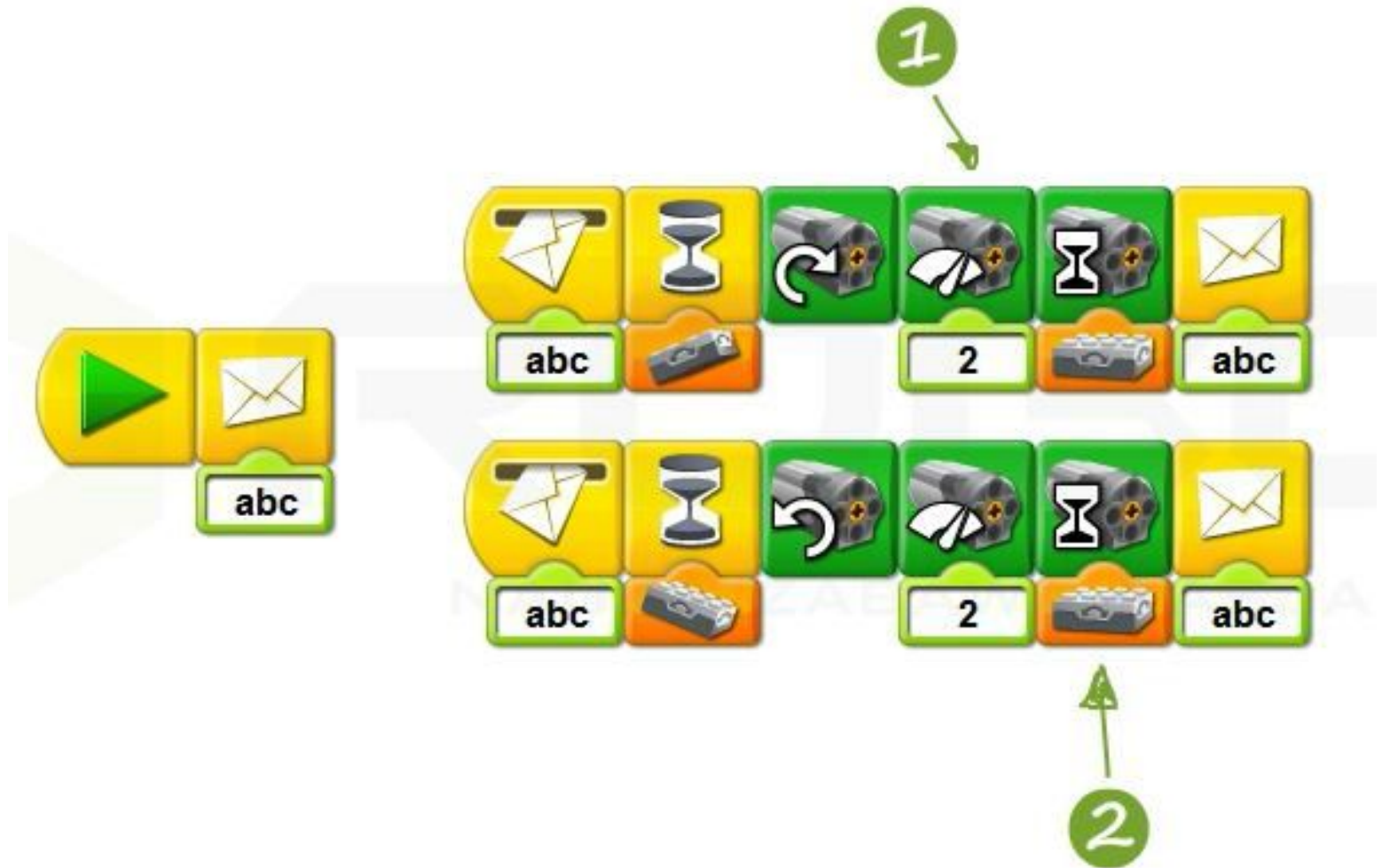
1. Блок с изображением песочных часов приостанавливает выполнение программы до момента выполнения некоторого условия – наклона датчика вверх.

2. В этом случае ожидание длится до момента наклона датчика вниз.



1. Этот блок задает скорость вращения ротора двигателя. Малые обороты обеспечивают бóльшую точность работы.

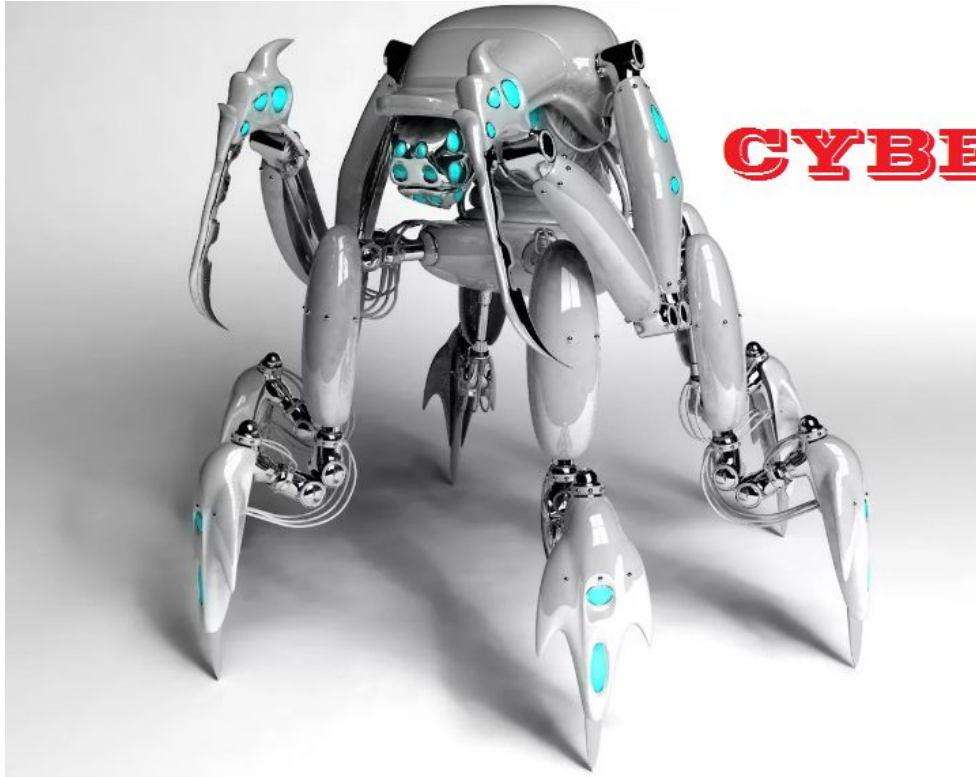
2. Двигатель должен работать до момента выравнивания датчика наклона.



1. С этого места мы возвращаемся в начало ветвей программы.



Свободное время



СYBEРТРОН