

Движение робота по контуре TRIK Studio

Доцент Пустыльник П.Н.

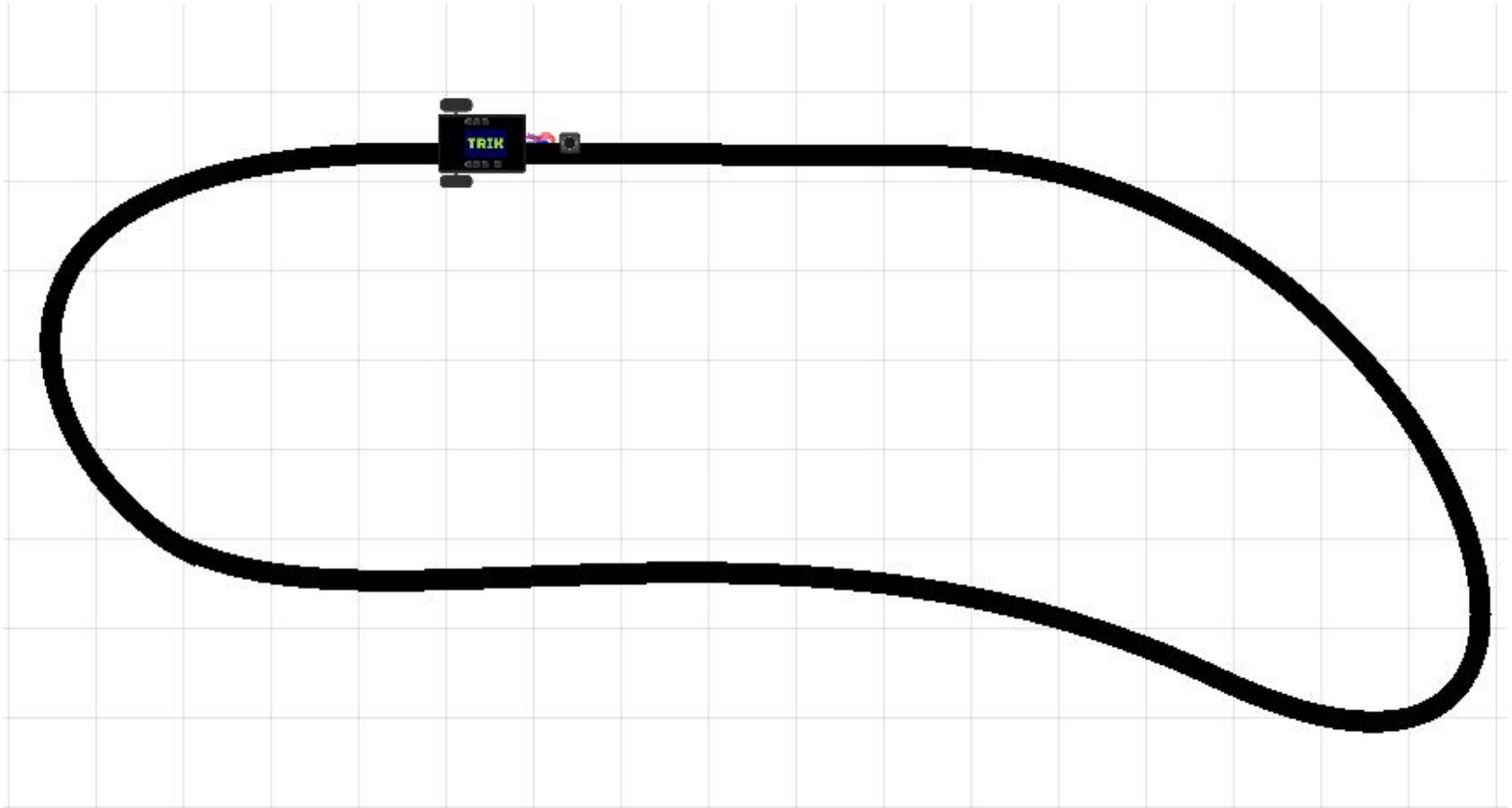
Задача 2

Задача 2

Написать алгоритм перемещения робота по трассе, размеченной черной линией. Движение вдоль линии с одним датчиком света. Автокалибровка датчика

Модель: образовательная тележка с одним датчиком освещенности

2D модель: движение по контуру



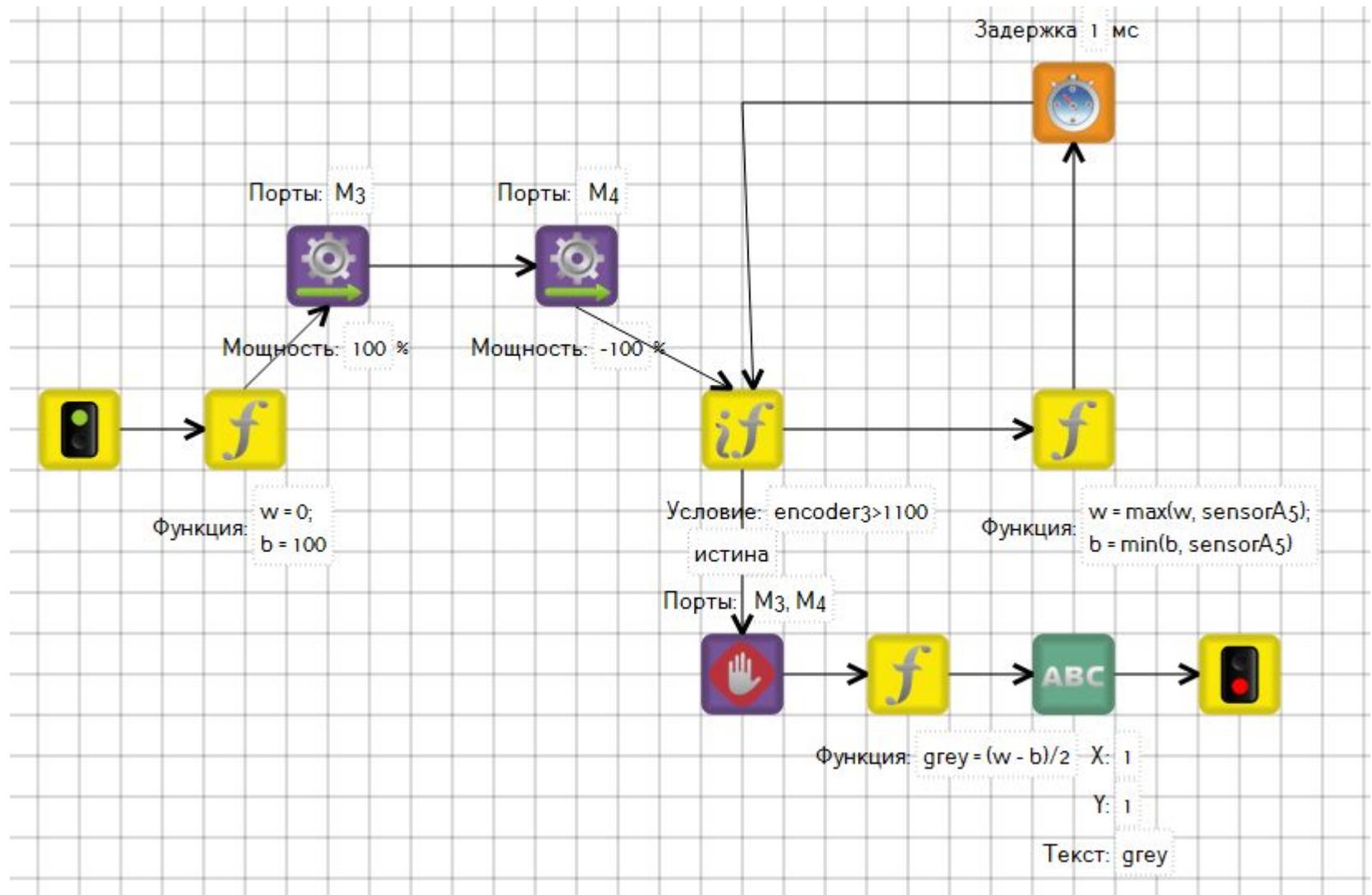
Энкодер (датчик угла)

Энкодер - устройство, предназначенное для преобразования угла поворота вращающегося объекта (вала) в электрические сигналы, позволяющие определить угол его поворота //

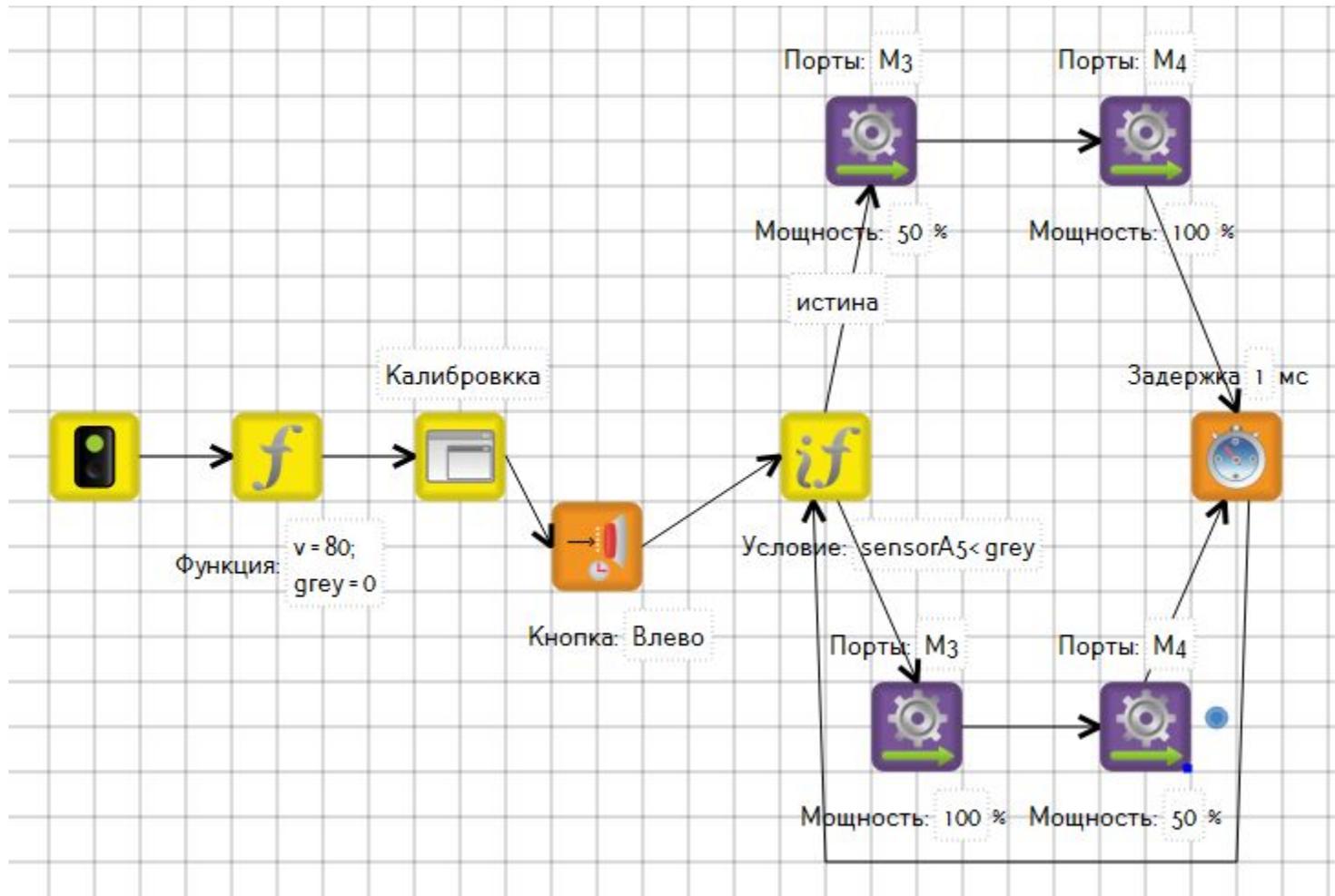
<http://dic.academic.ru/dic.nsf/ruwiki/1211757>

Энкодер позволяет задавать перемещение объекта управления

Калибровка автоматическая



Решение с релейным регулятором



Источники информации

1. Сайт www.trikset.com
2. Платформа открытых уроков
<https://stepik.org/explore/lessons>
3. О проектах ТРИК
<https://github.com/trikset>