

Teach-In Roboter

Teach-In Roboter kann man mithilfe von Eingaben direkt am Roboter beibringen, was sie tun sollen. Sie sind kompliziert zu programmieren, deshalb kannst du direkt das Beispielprogramm in Robo Pro Coding öffnen.



- Baue das Modell anhand der Bauanleitung auf.
- Schließe die Kabel entsprechend dem Schaltplan an.
- Starte die Software ROBO Pro Coding.
- Verbinde den BT-Smart Controller über die Bluetooth -Schnittstelle mit dem Computer oder einem anderen mobilen Endgerät.
- Prüfe mithilfe des Schnittstellentests, ob alle elektronischen Bauteile richtig angeschlossen sind.
- Führe anschließend die Controllerkonfiguration durch.

Aufgabe 1:

Baue dir einen Hindernisparcours. Versuche anschließend diesen mit den Teach-In-Befehlen zu meistern. Die Eingabe des Tasters funktioniert zuverlässiger, wenn du sie mehrere Sekunden pro Befehl betätigst.

Taster links: Linksdrehung (90°)

Taster rechts: Rechtsdrehung (90°)

Beide Taster gleichzeitig: Geradeausfahrt

Vorprogrammiert fährt der Roboter nach 5 Befehlen los. Du kannst die Anzahl aber auch ändern, indem du den Wert der Variable `list_move < 5` änderst. Außerdem kannst du schauen was passiert, wenn du die Geschwindigkeiten änderst.