

PRACOVNÍ LIST – VEX GO

Název	Robot VEX GO (CODE BASE) - Dálkové ovládání
Autor	Jakub Machel
Škola	ZŠ Neplachovice

ZADÁNÍ:

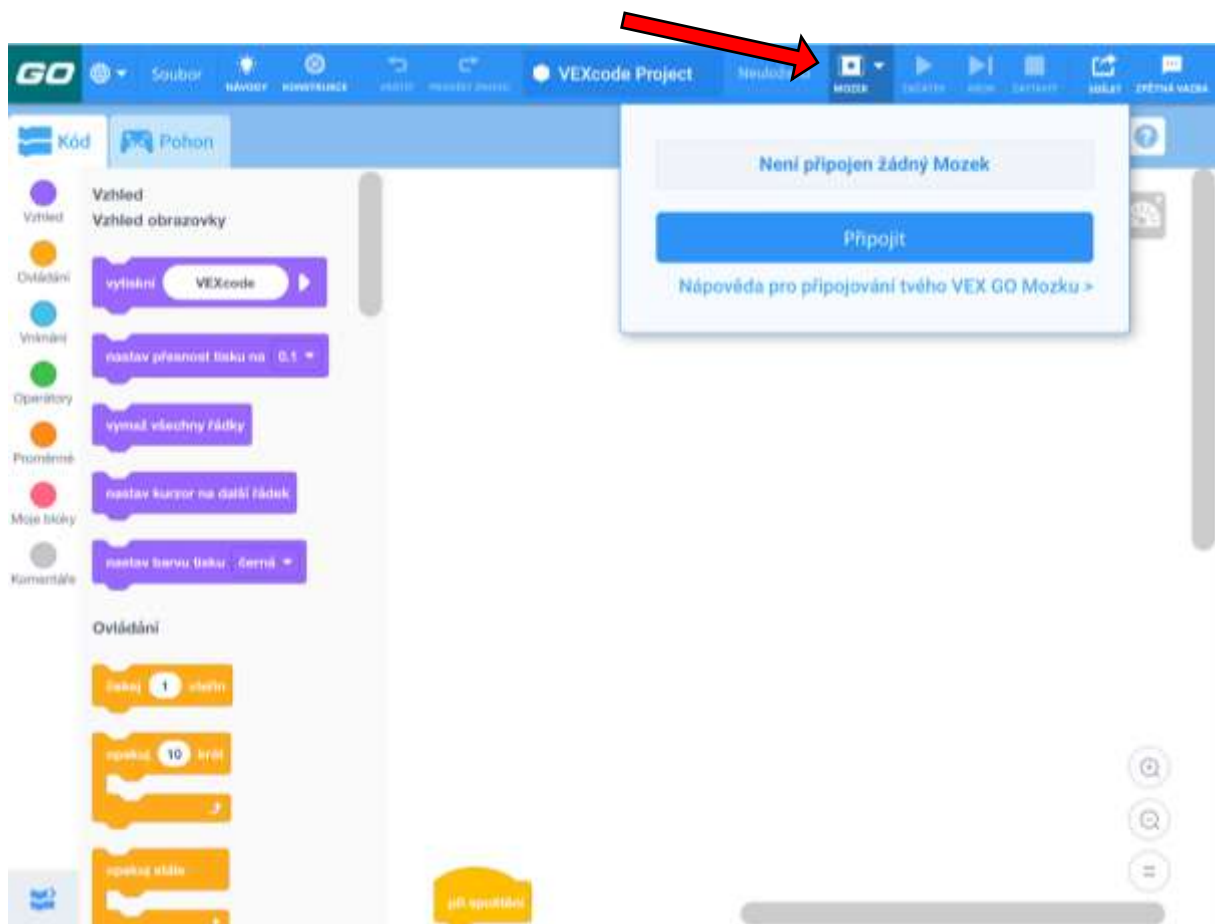
Sestav robotické vozítko, připoj jej přes aplikaci VEX Go k tabletu a na postavené trati si vyzkoušej všechny 4 způsoby dálkového ručního ovládání.

1) Sestav robotického vozítka podle návodu:

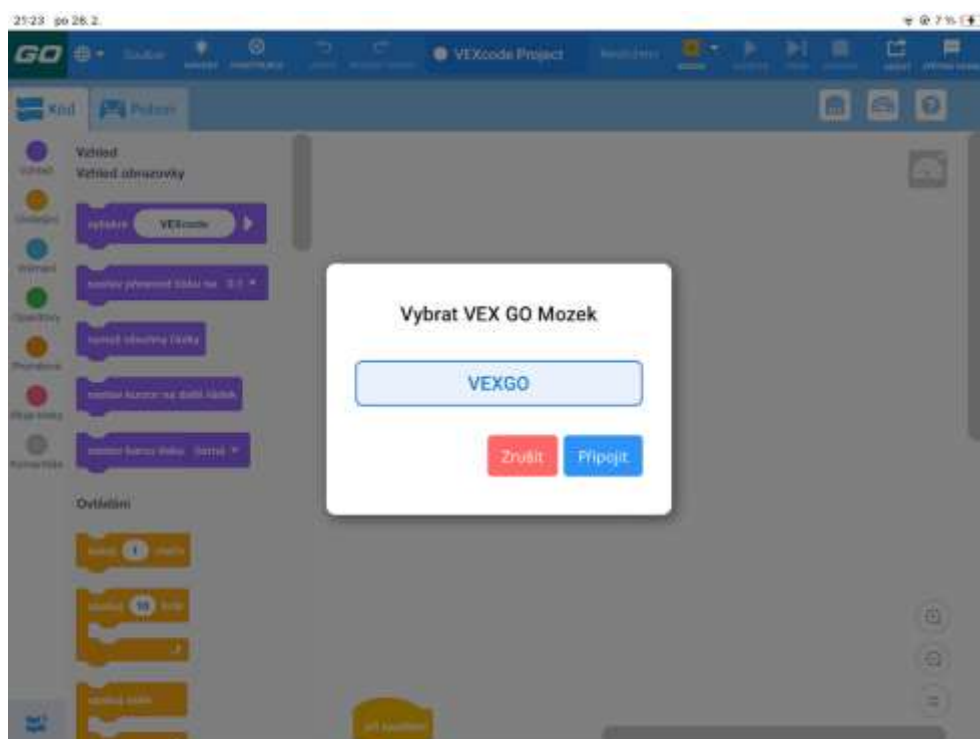
2) Spáruj robota s aplikací VEX GO



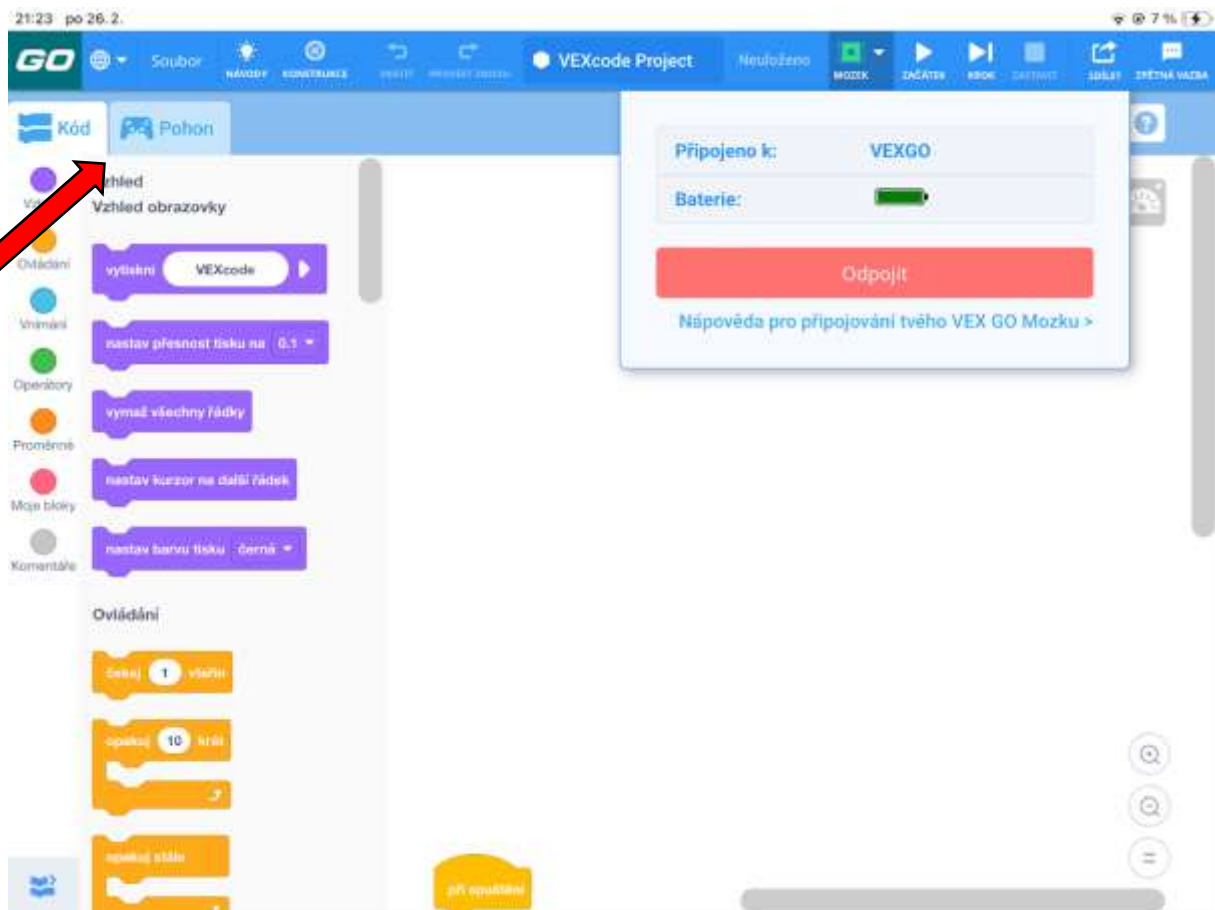
Otevři staženou aplikaci VEX GO



Otevři MOZEK a klikni na: Připojit



Vyber Mozek VEX GO úplně nahoře. Mozek úplně nahoře patří nejbližšímu robotu v dosahu.



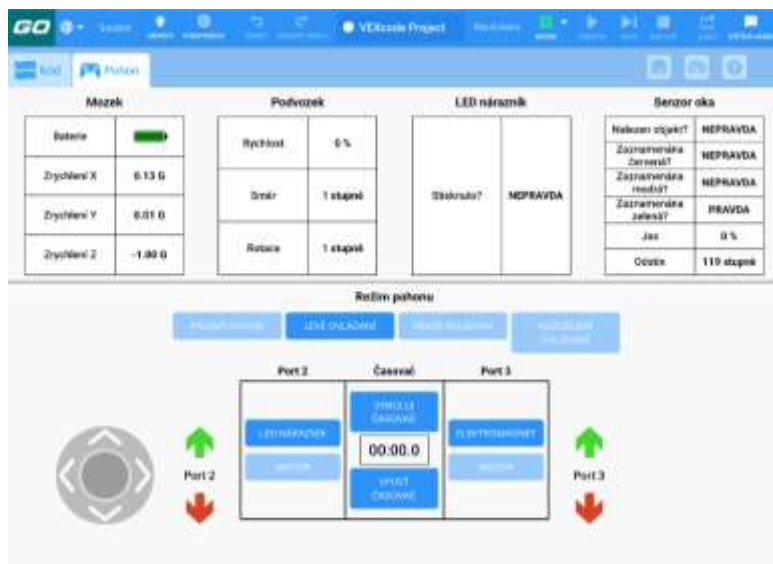
Takto vypadá připojený robot, na mozku robota začne po připojení blikat zelená dioda. Současně v horní liště přepni na POHON, abys mohl robota ovládat.

3) Vyzkoušej si projet sestavenou trať pomocí všech 4 ovládacích systémů:

- Pásový pohon – Stejný systém jako u pásových strojů (tank) Každá strana se otáčí vpřed nebo vzad.



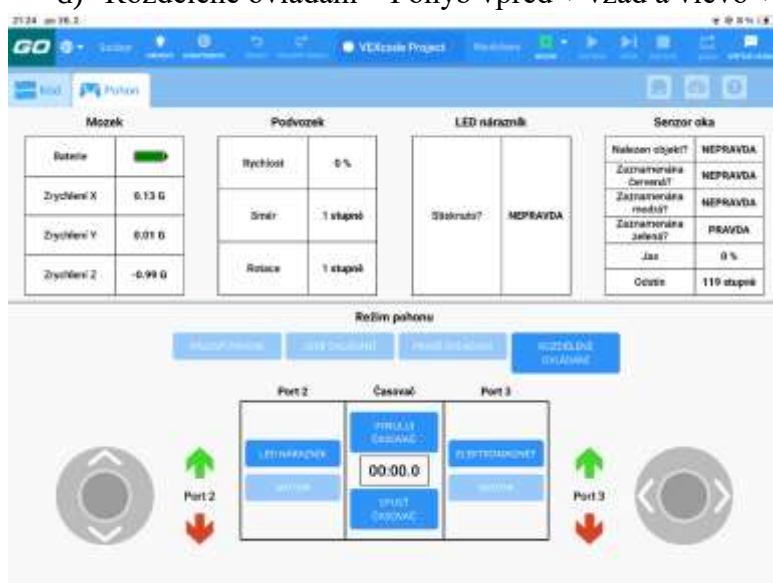
- Levé ovládání – Robot se ovládá pomocí levého palce. Jeden prs ovládá všechny čtyři směry.



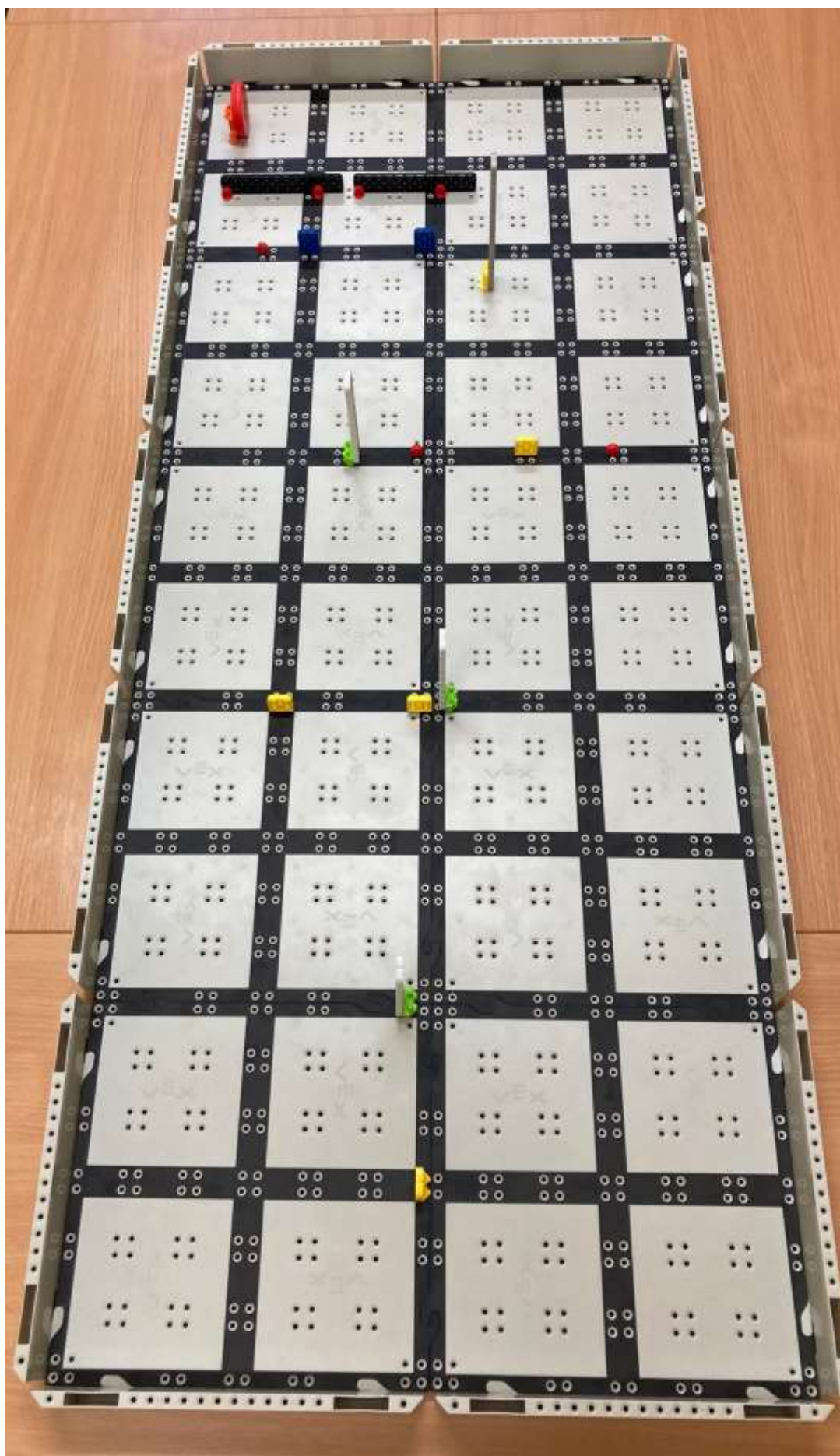
c) Právé ovládání – Robot se ovládá pomocí levého palce. Jeden prs ovládá všechny čtyři směry.



d) Rozdělené ovládání – Pohyb vpřed + vzad a vlevo + vpravo jsou rozděleny



NÁVRH TRASY PRO JÍZDU NA DÁLKOVÉ OVLÁDÁNÍ



START



C11

