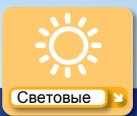
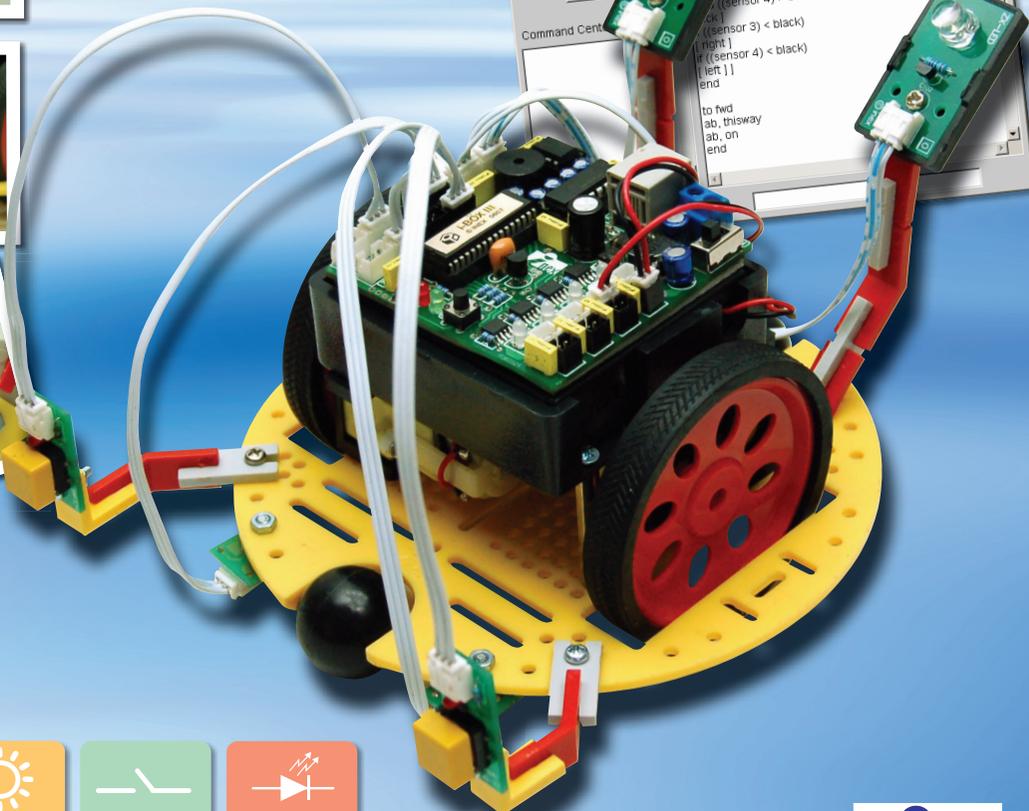
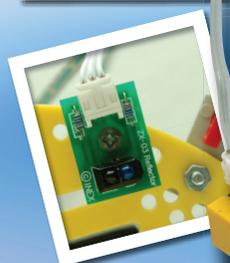
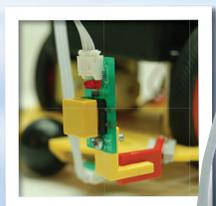
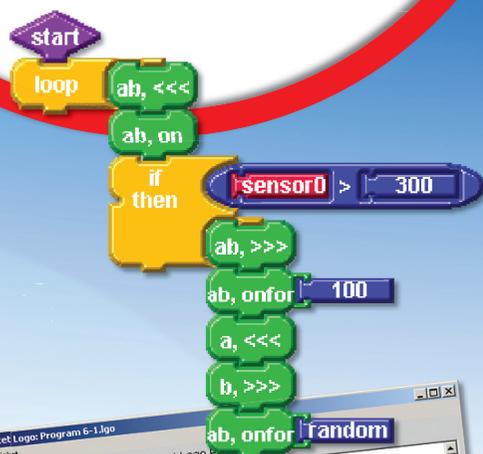
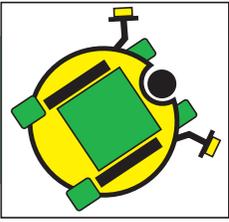


# Robo-CIRCLE

Базовый робототехнический программируемый комплект для каждого

Программируемый робототехнический комплект, который включает в себя конструктор, микроконтроллер, датчики и простое в использовании программное обеспечение, которое основано графическом языке Лого.





Вам потребуется компьютер или ноутбук для запуска Robo-CIRCLE программного обеспечения.

Начало работы с Robo-CIRCLE легче, если ваш компьютер или ноутбук имеет следующие функции:

- 15 мб. свободного места на жестком диске.
- 800 x 600 пикселей разрешение.

1024 x 768 рекомендуется.

- Последовательный или USB-порт
- А CD-ROM дисковод, доступ в интернет.



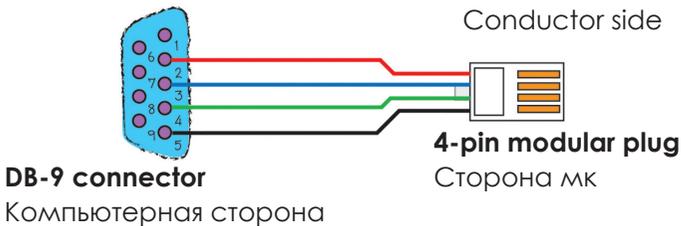
## Софт

- Установите Windows ME или более новую ОС. Windows XP Service-pack2 рекомендуется. Window Vista и Windows 7 также поддерживаются.



## CX-4 cable

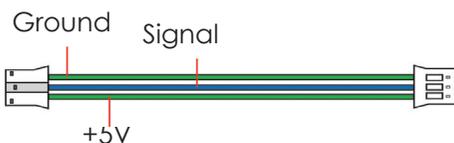
COM обеспечивает общение через кабель контроллера и компьютера

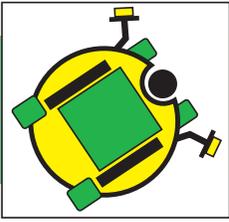


- pin 2 - RxD
- pin 3 - TxD
- pin 4 - DTR
- pin 5 - GND

## JST3AA-8 cable

Обеспечивает общение датчиков и МК





**i-BOX III**



COM порт кабель для i-BOX материнской платы

fl 2

**Датчики :**



ZX-LED x 2



ZX-01



x 2

ZX-02



ZX-03 E F8!  
x 2

x 2

**Механические части:**



120:1 DC

&



x 2



3x33mm.  
x 2



80x60mm.



80x80mm.



12-hole straight joiner x 4



5-hole straight joiner x 4



3-hole straight joiner x 4



3x10mm. x 30



3mm. x 30



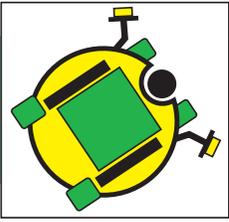
3x12mm.



3x8mm. x 4



3x25mm. x 4



# Robo-CIRCLE



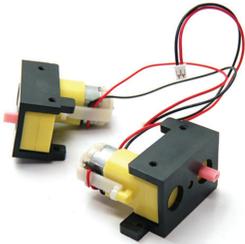
i-BOX3.0



o



2 33mm.



2 120:1 DC

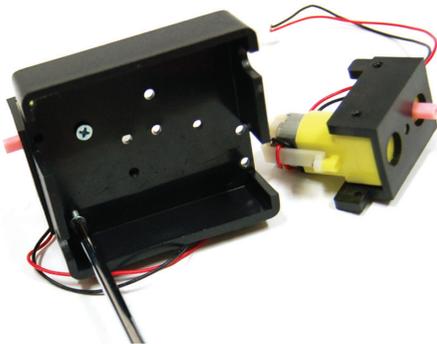


4 3x8mm.

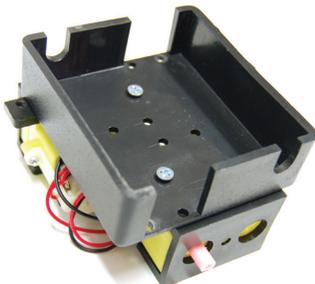


2 2mm.

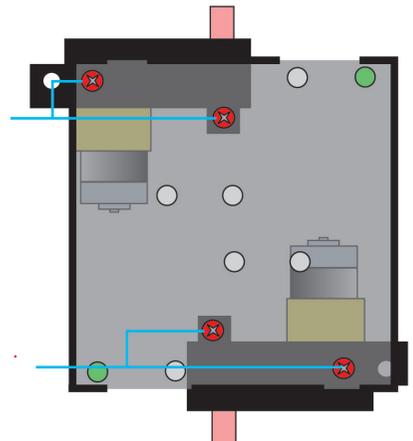
(1) Прикрепите 2 DC мотора к отсеку для мп. как показано на рисунке.

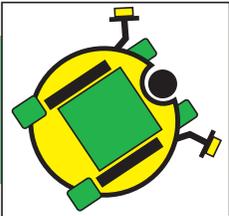


3x8mm.



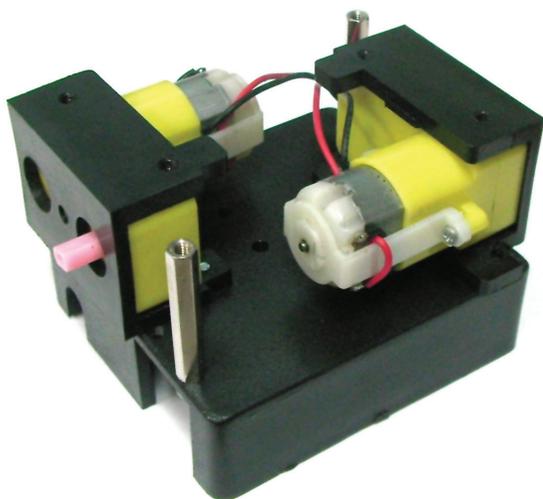
3x8mm.



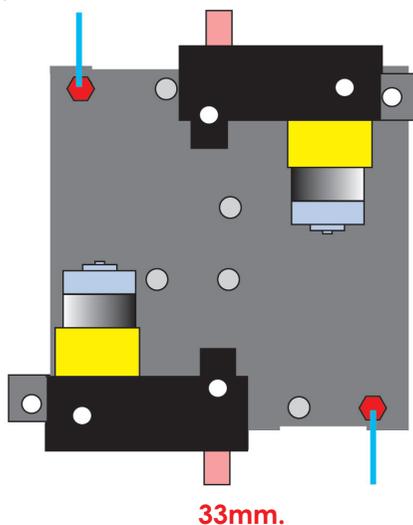


# Robo-CIRCLE

(2) Прикрепите 2 33mm. распорки на отсек для мп 3x8mm. болтами с круглой головкой на те позиции как показано на рисунке.

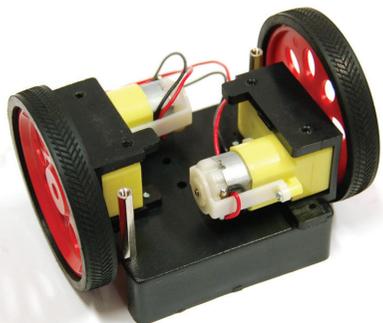
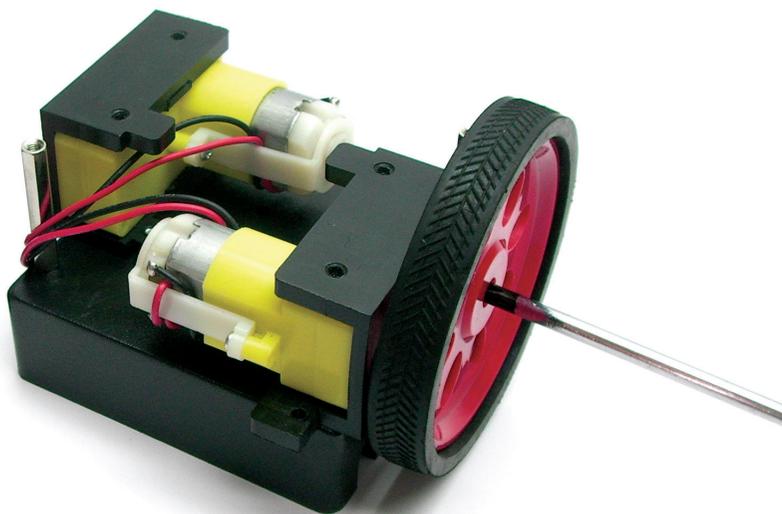


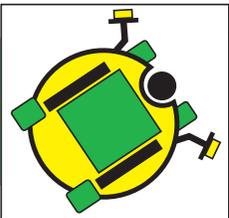
33mm.



33mm.

(3) Зафиксируйте колеса на DC моторах при помощи 2 2mm. саморезов.

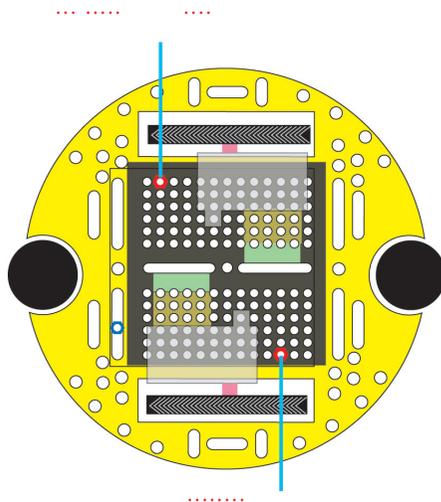
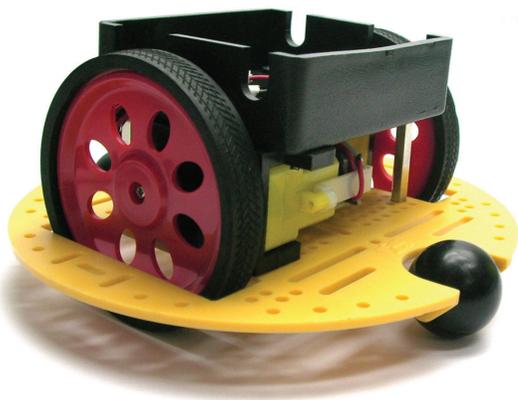




# Robo-CIRCLE

(4) Закрепите собранную конструкцию с круглым шасси в тех местах, указанных на рисунке.

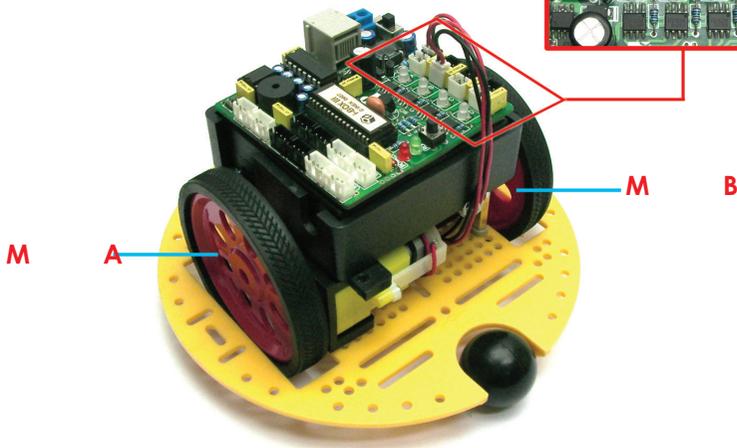
Используйте 3x6мм. болты для закрепления 33мм. распорок.



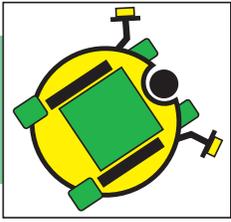
(5) Поместите материнскую плату в отсек . Подсоедините мотор А в к черному коннектору канала А, мотор Б к белому коннектору канала Б.

Мотор А со стороны коннекторов для датчиков.

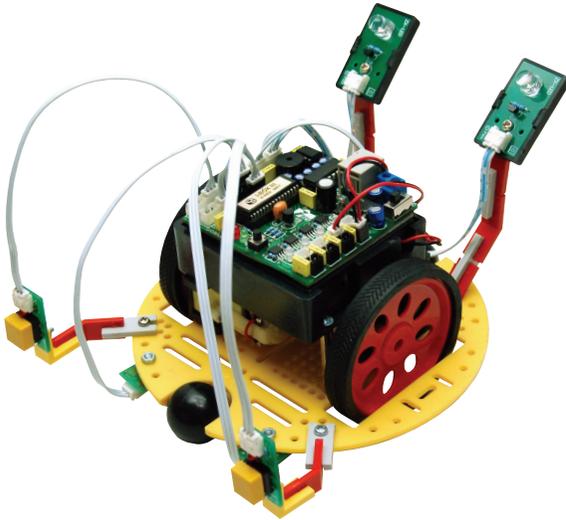
Мотор Б со стороны коннекторов для моторов.



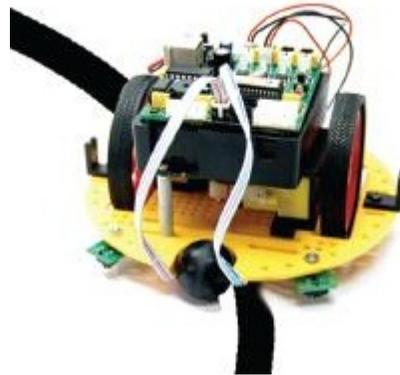
Ваш робот готов!



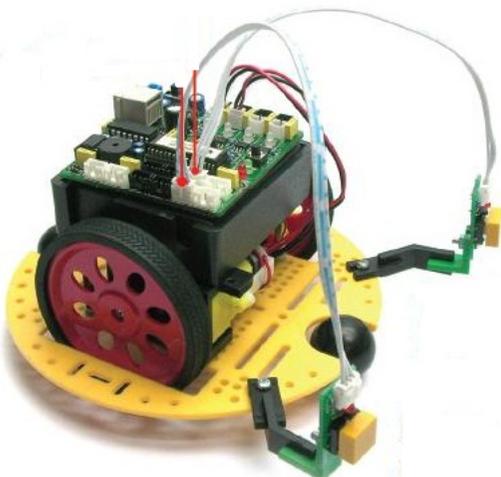
Расположение датчиков и диодов ограничивается лишь вашей фантазией. Ниже будут приведены некоторые примеры использования датчиков.



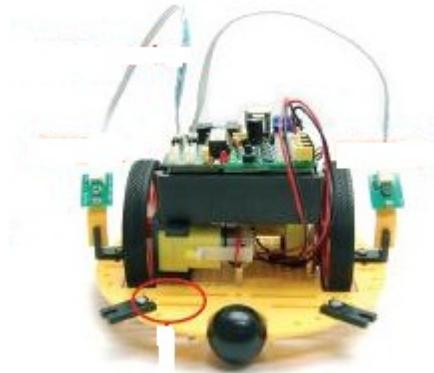
QRD-датчики+тактильные датчики+светодиоды



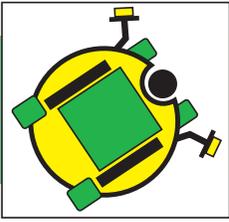
QRD-датчики



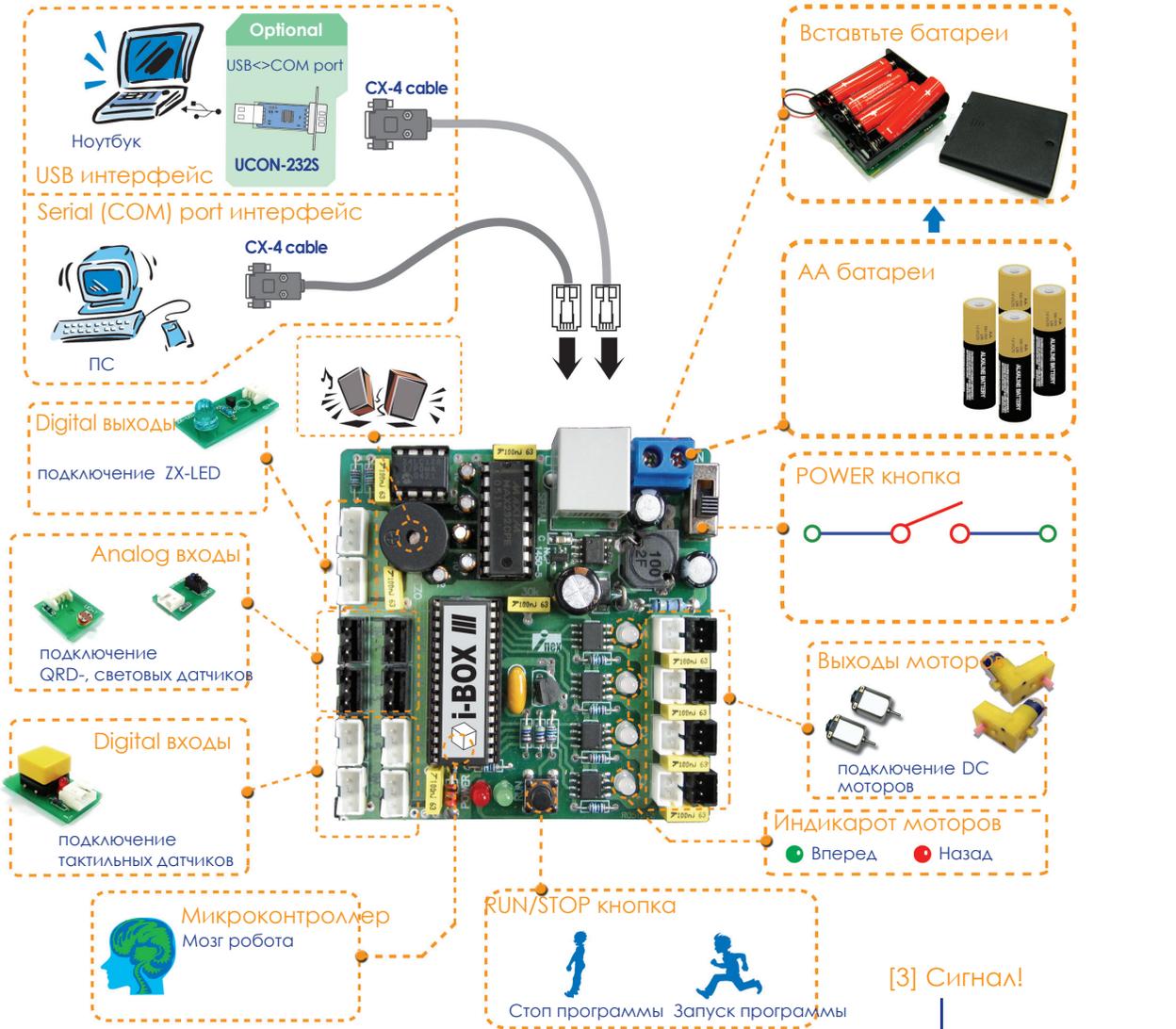
Тактильные датчики



Световые датчики



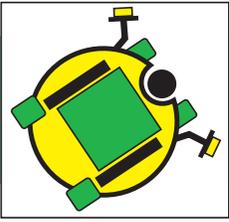
I G6



(1) Переверните плату i-BOX и откройте батарейный отсек. Поместите 4 "AA" батареи. Пожалуйста учитывайте полярность батареек для функционирования I-BOX.

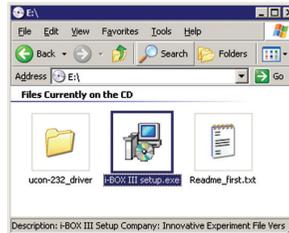
(2) Включите питание. Красный диод будет моргать некоторое время затем раздастся звуковой сигнал из спикера.





# Software installation

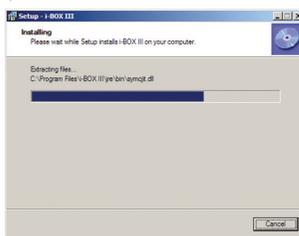
(1) Вставьте Robo-CIRCLE CD-ROM в дисковод. Запустите i-BOX III V133 setup.exe. Вы увидите страницу приветствия. Кликните "NEXT" кнопку для продолжения установки.



(2) Если не нужны изменения то кликните "NEXT" кнопку опять.



(3) Установка начнется. Появится окно i-BOX Utility. Вы можете использовать её для автоматического поиска COM порта соединенного с i-BOX.



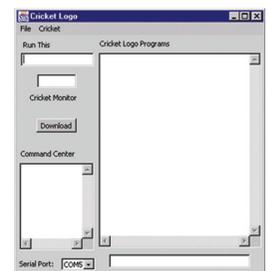
(4) Запустите программу ПУСК > Все программы > i-BOX III LogoBlocks или Cricket Logo.



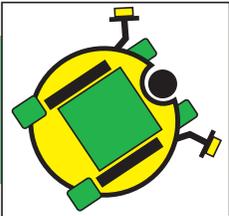
Клик для начала работы



Logo Blocks



Cricket Logo



# i-BOX

## ЉCX-4 cable.

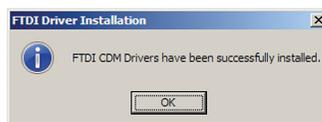
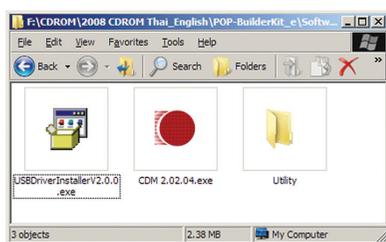


## USB UCON-232SЉ7 L! ( 'WVY"

При использовании USB порта, установите сначала драйвера для USB to Serial конвертера.



(1) Вставьте CD-ROM диск с софтом , откройте UCON-232 USB Driver папку и найдите **USBdriverInstallerV2.xx.exe**. Запустите приложения для установки драйверов.

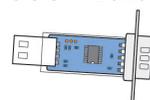


(2) Вставьте UCON-232S в USB порт. Компьютер определит устройство автоматически. Синий диод UCON-232S будет означать готовность подключения.

(3) Подсоедините CX-4 cable в UCON-232S и в материнскую плату робота.



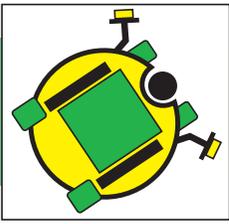
UCON-232S



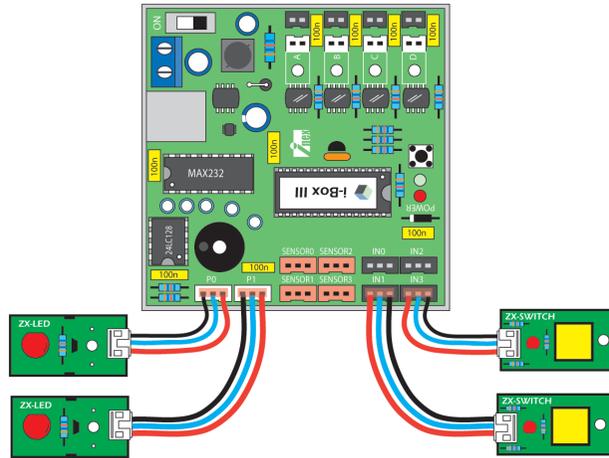
CX-4



**i-BOX III**



Этот пример показывает работу диодов и тактильных датчиков.

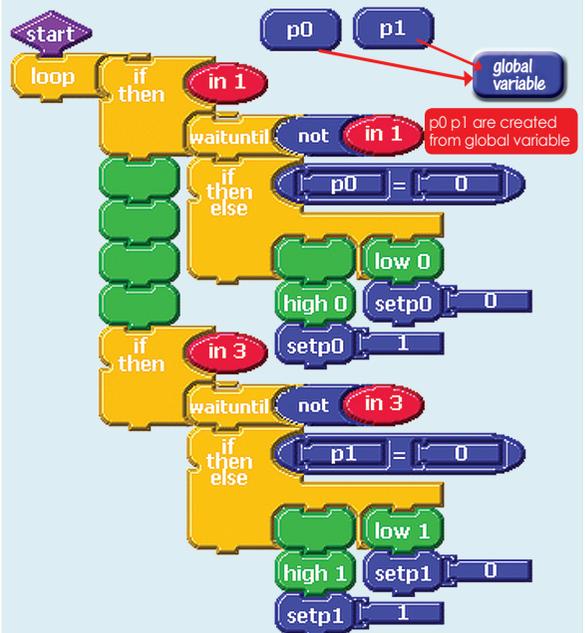


### Cricket Logo

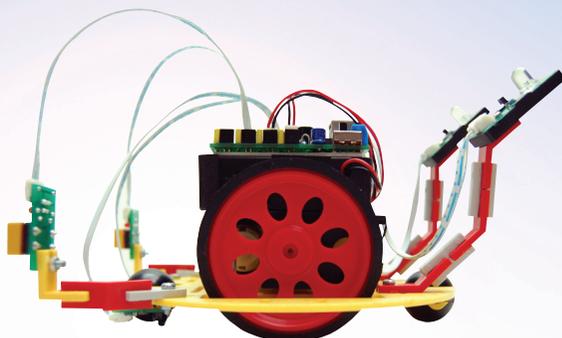
```

global [ p0 P1 ]
to start
  loop [
    if (in 1)
      [ waituntil [ not ((in 1))]
        ifelse (P0 = 0)
          [ high 0 setP0 1 ]
          [ low 0 setP0 0 ]
      ]
    if (in 3)
      [ waituntil [ not ((in 3))]
        ifelse (P1 = 0)
          [ high 1 setP1 1 ]
          [ low 1 setP1 0 ]
      ]
  ]
end
  
```

### LogoBlocks

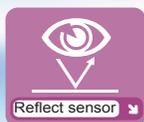


После написания программы нужно нажать кнопку "DOWNLOAD"



# Robo-CIRCLE

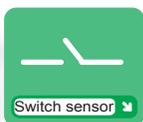
БОРО-СІВСТЕ



Reflect sensor



Light sensor



Switch sensor



LED Light

[www.inexglobal.com](http://www.inexglobal.com)

[www.domko.ru](http://www.domko.ru) [www.electronshik.ru](http://www.electronshik.ru)