



# Robotkéz

## 1. Perifériák

- Állítsátok be az alábbiakat a Port settings menüpont alatt!
- A Run-Test On üzemmódban figyeljétek meg, milyen értéket mutatnak!

### Studuino



Controls the robot



### Touch sensor



Detects contact with an object



### Light sensor



Detects brightness



### Servomotor



For joints of robots. Motor with angle control

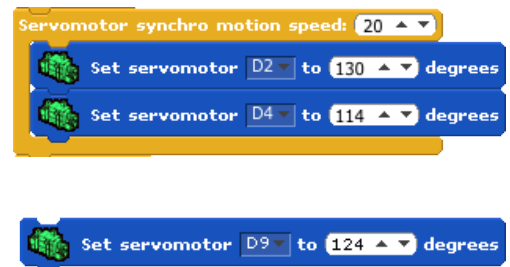


**Pin Assignment Board**

DC motor	Servomotor	Button
<input checked="" type="checkbox"/> M1 <input checked="" type="checkbox"/> M2	<input type="checkbox"/> D2 <input type="checkbox"/> D4 <input type="checkbox"/> D7 <input type="checkbox"/> D8	<input checked="" type="checkbox"/> A0 <input type="checkbox"/> A2
	<input checked="" type="checkbox"/> D9 <input checked="" type="checkbox"/> D10 <input checked="" type="checkbox"/> D11 <input type="checkbox"/> D12	<input checked="" type="checkbox"/> A1 <input type="checkbox"/> A3
Sensor/LED/Buzzer		
<input type="checkbox"/> A0 Light sensor	<input type="checkbox"/> A4 Light sensor	
<input type="checkbox"/> A1 Light sensor	<input type="checkbox"/> A5 Light sensor	
<input checked="" type="checkbox"/> A2 Touch sensor	<input type="checkbox"/> A6 Light sensor	
<input checked="" type="checkbox"/> A3 Light sensor	<input type="checkbox"/> A7 Light sensor	

## 2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



## 3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Teszteljétek a szervó motorokat, állapítsátok meg, hogy a kéz ujjainak megfelelő állása milyen szöghöz tartozik!
- Építsétek és programozzátok meg a robototokat úgy, hogy ha valamit a tenyérbe tesztek, tehát a fényérzékelő eltakarására, a kéz ujjai hajoljanak be, és fogja meg a tárgyat!
- A nyomógomb megnyomására engedje el a tárgyat!

## 4. MINTAPROGRAM

