

ULTIMO ESEMPIO PER ROBOARM

Concludiamo in questo numero la programmazione del braccio robotico a tre gradi di libertà, con un nuovo esempio di codice.

Nello scorso fascicolo abbiamo riepilogato tutte le istruzioni del linguaggio RoboScript in una tabella riassuntiva. In questa uscita ci occuperemo di un nuovo e semplice esempio di programmazione, l'ultimo per la versione di RoboArm costituita da tre servomotori. Nel prossimo fascicolo troverai le istruzioni necessarie per assemblare un servomotore di tipo C, che ti permetterà di costruire la nuova versione di RoboArm con quattro gradi di libertà. Non ci soffermeremo in dettaglio su questo nuovo

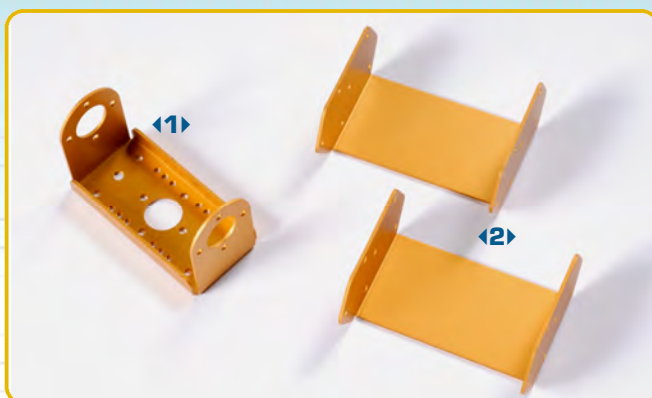
esempio, poiché abbiamo già spiegato ampiamente negli scorsi numeri come creare un nuovo programma e inserire al suo interno delle istruzioni. Pertanto, per testarlo, potrai fare affidamento alle nozioni apprese in precedenza. Allegati al fascicolo di oggi hai trovato tre squadrette metalliche: una a U e due ad H. Tienile da parte in attesa di impiegarle per la costruzione delle prossime configurazioni robotiche intermedie di RoboZak.



↳ Anche le squadrette ad H, come le altre squadrette metalliche, presentano dei fori per la connessione con i servo.

COMPONENTI

- ◀1▶ squadretta a U forata per il fissaggio dei servomotori
- ◀2▶ 2 squadrette ad H forate per il fissaggio dei servomotori



ESEMPIO DI PROGRAMMAZIONE»»

Questo nuovo esempio di programmazione, in maniera simile a quelli visti nei fascicoli precedenti, impone al braccio robotico una sequenza di movimenti, tramite le istruzioni MOVE6. Ogni mossa è seguita da un breve ritardo di un secondo (DELAY 1000). L'ultima istruzione, GOTO 1, fa sì che il programma riparta dall'inizio una volta eseguita l'ultima riga di codice.

```
MOVE6 100, 130, 100, 100, 100, 100
DELAY 1000
MOVE6 100, 130, 150, 100, 100, 100
DELAY 1000
MOVE6 100, 140, 190, 100, 100, 100
DELAY 1000
MOVE6 70, 140, 190, 100, 100, 100
DELAY 1000
MOVE6 100, 100, 100, 100, 100, 100
DELAY 1000
MOVE6 100, 100, 10, 100, 100, 100
DELAY 1000
MOVE6 100, 100, 100, 100, 100, 100
DELAY 1000
GOTO 1
```