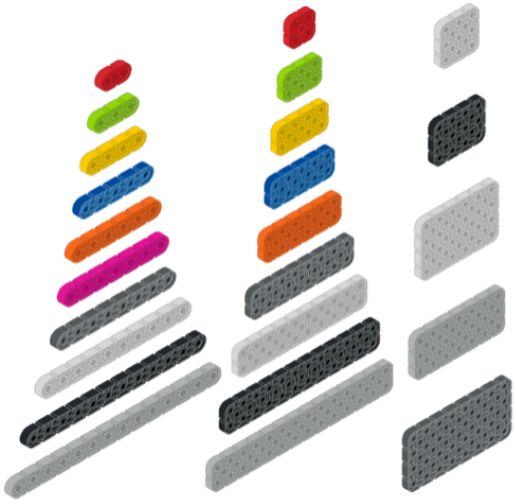
Parçaları tanıyın

VEX GO • Educat Robotics görselli başlangıç rehberi



Yapı ve bağlantı

Kirişler ve plakalar robotun iskeletini oluşturur. Parça uzunluğunu delik sayısıyla karşılaştırabilirsiniz. Pimler parçaları bitişik birleştirir; ara bağlantılar parçalar arasında boşluk bırakır.

Hareketi aktarmak

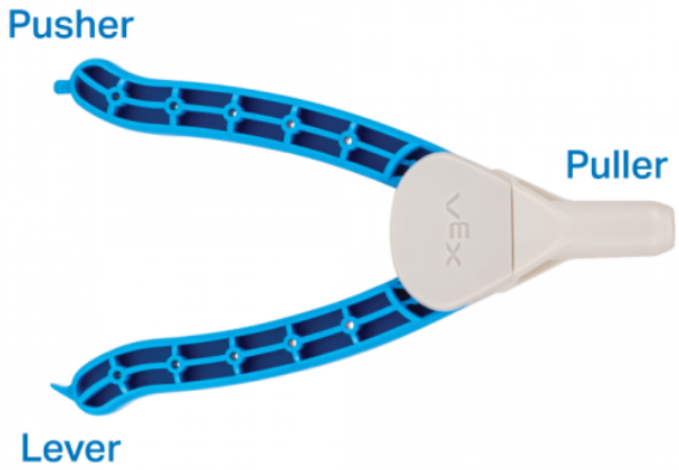
Dişliler dönme hareketini aktarır. Kırmızı dişli 8, yeşil dişli 16, mavi ve pembe dişliler 24 dişlidir. Tekerlekler zemin üzerinde ilerlemeyi sağlar. Kasnaklar lastik veya ip ile hareket aktarımında kullanılır.

Sınıf uygulaması — Educat

Bir kiriş, bir plaka ve bir tekerlek seçin. Her parçanın görevini arkadaşınıza açıklayın. İki bağlantı kurun: biri bitişik, biri aralıklı olsun. Aradaki farkı çizerek kaydedin.

Pim sökme aparatını kullanın

VEX GO • Educat Robotics görselli başlangıç rehberi



Çekme · Puller

Ucu açıkta kalan pimi aparatın çekme ucuyla kavrayın. Sapları sıkıp pimi çıkarın.

İtme · Pusher

Pim dışarıdan kavranamıyorsa sapın itici ucunu kullanarak pimi karşı taraftan dışarı doğru itin.

Ayırma · Lever

Birbirine bitişik kirişleri ayırmak için kaldıraç ucunu araya yerleştirin. Sapı çevirerek parçaları birbirinden uzaklaştırın.

Kontrol — Educat

Söktüğünüz pimi ve bağlantı deliğini inceleyin. Parçaları kutudaki yerlerine geri koyun. Arkadaşınızla sırayla birleştirme ve sökme görevlerini üstlenin.

Pili hazırlayın

VEX GO • Educat Robotics görselli başlangıç rehberi



Şarj

Kitteki USB-C kablosuyla pili uygun güç kaynağına bağlayın. VEX, tam şarj için yaklaşık 3,5 saat belirtir; kullanım süresi etkinliğe göre değişebilir.

Şarjdan ayrıyken durum kontrolü

Gösterge yanındaki düğmeye basın. İki yeşil ışık: %75–100. Tek yeşil ışık: %25–75. Tek kırmızı ışık: %0–25.

Şarj olurken

Kırmızı ışık şarjın sürdüğünü, iki yeşil ışık tamamlandığını gösterir. Şarj esnasındaki kırmızı ışığı doğrudan %0 olarak yorumlamayın.

Bağlantı

Pilin turuncu kablosunu beyin veya anahtar üzerindeki turuncu girişe tam oturtun.

Beyin ve bağlantılar

VEX GO • Educat Robotics görselli başlangıç rehberi



Güç bağlantısı

Önce şarjlı pili turuncu girişe bağlayın. Kablonun tam oturduğunu kontrol edin. Beyin, pil olmadan çalışmaz.

Açma ve kapatma

Üstteki turuncu halkalı düğmeye basın; yeşil ışık açıldığını gösterir. Kapatmak için düğmeyi yaklaşık üç saniye basılı tutun.

Hangi giriş?

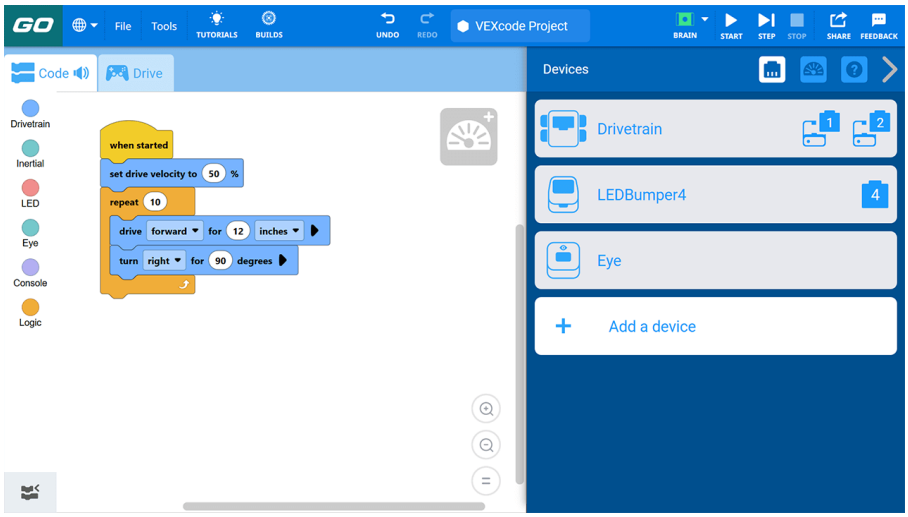
Dört numaralı Smart Port; motor, LED Bumper ve elektromıknatıs içindir. Mavi-yeşil giriş Eye Sensor, turuncu giriş pil içindir.

Kabloyu çıkarma

Kablonun kilit tırnağına basın ve bağlantıyı nazikçe çıkarın. Kabloyu zorlayarak çekmeyin.

Code Base yapılandırması

VEX GO • Educat Robotics görselli başlangıç rehberi



1 · Cihazlar

VEXcode GO içinde Devices / Cihazlar düğmesini açın. Add a device / Cihaz ekle seçeneğini seçin.

2 · Robotu seçin

CODE BASE seçeneğini açın. Ekrandaki port listesini robotunuzun gerçek kablo bağlantılarıyla karşılaştırın.

3 · Tamamlayın

DONE / Tamam ile kaydedin. CANCEL / İptal yapılandırmayı kaydetmeden geri döner. Yapılandırmadan sonra sürüş ve algılama blokları görünür.

Deneme planı — Educat

İlk projeniz için kısa bir ileri hareket ve durma adımı planlayın. Önce hareket alanını boşaltın. Beklenen ve gerçekleşen sonucu çalışma kâğıdına yazın. Bu sayfa kullanım rehberidir; VEXcode editörü değildir.