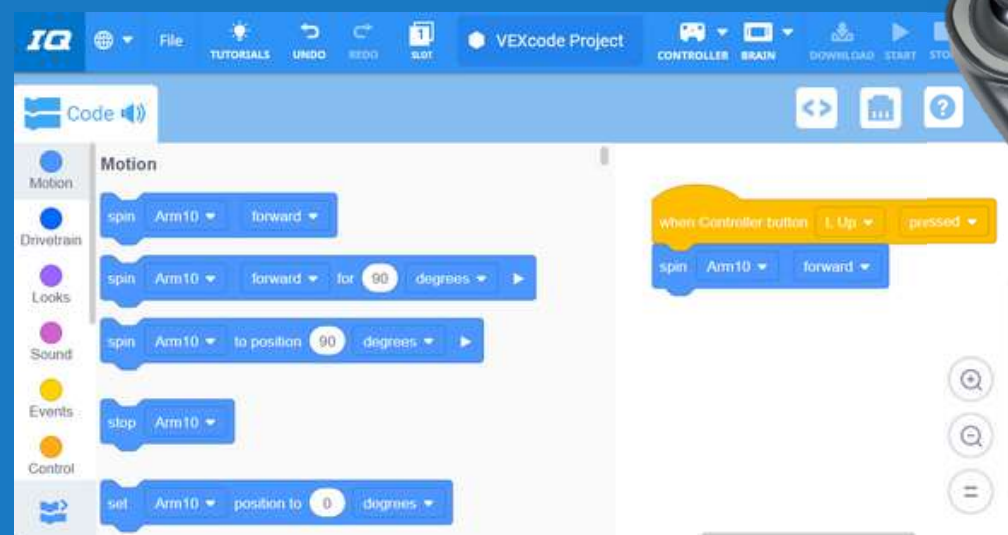


VEX IQ



03 – ovladač s VEXcode IQ

VEX IQ

popis ovladače

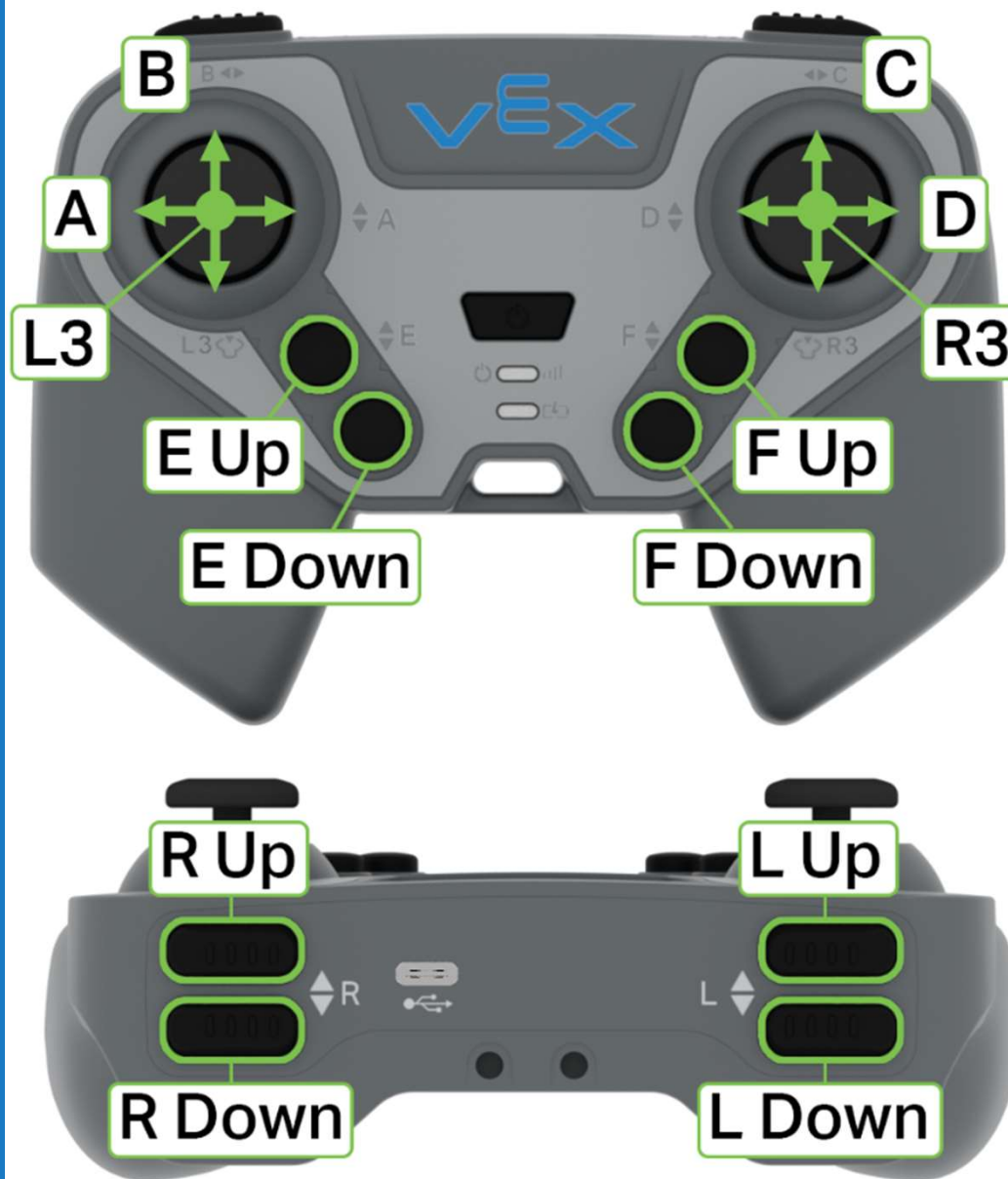
Každé tlačítko vrací
dvě hodnoty:

stisknuto = 1

uvolněno = 0

Hodnoty joysticků

A a B nabývají hodnot
od -100 do +100



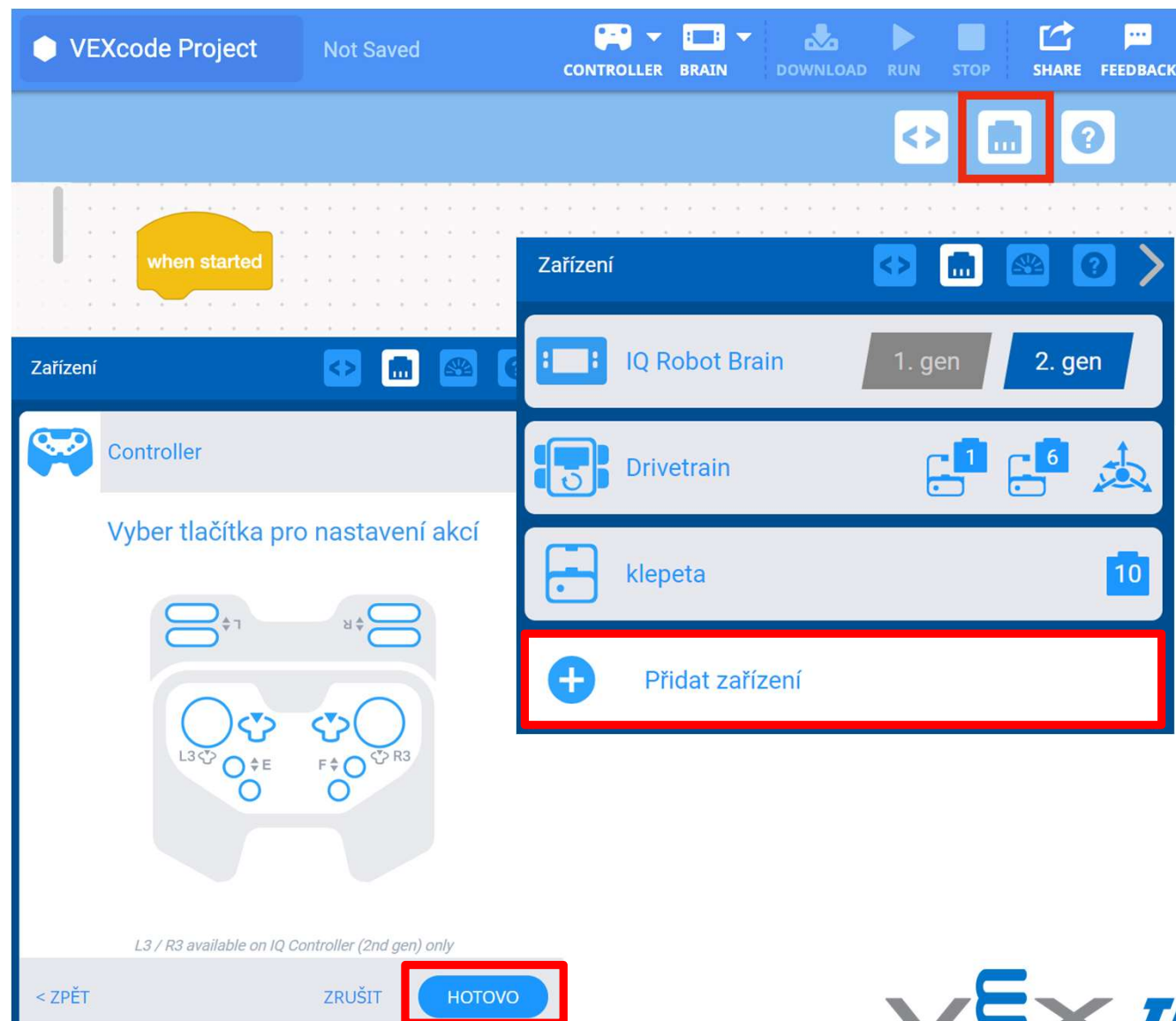
VEX IQ

VEX IQ přidání ovladače

Ve VEXcode IQ přes ikonu
zařízení

-> zvolíme přidat zařízení
-> vybereme ovladač
(controller)

Pokud plánujeme ovladač
programovat pomocí bloků,
stiskneme Hotovo (program
viz poslední stránky)
-> jinak pokračujte
nastavením na následující
straně...



VEX IQ nastavení ovladače pro jízdu bez nutnosti jeho programování

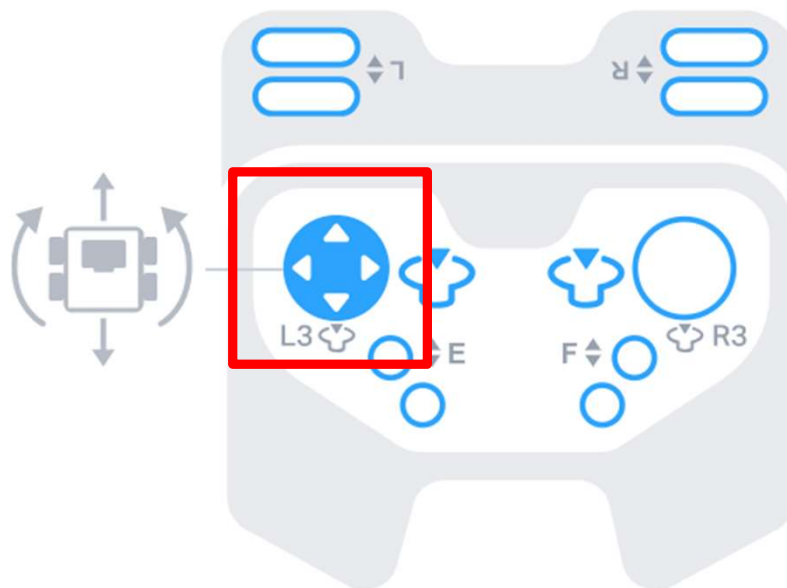
JOYSTICKY

Příklad pro vozítko nebo
clawbota s dvěma motory
(DRIVETRAIN 2-motor)



Controller

Vyber tlačítka pro nastavení akcí



**Opakovaně klikáme na
tlačítko, až máme vybranou
metodu ovládání.**

4 způsoby:

- levé ovládání
- pravé ovládání
- rozdělené ovládání
- tank control

L3 / R3 available on IQ Controller (2nd gen) only

VYMAZAT

ZRUŠIT

HOTOVO



VEX IQ nastavení ovladače pro jízdu bez nutnosti jeho programování

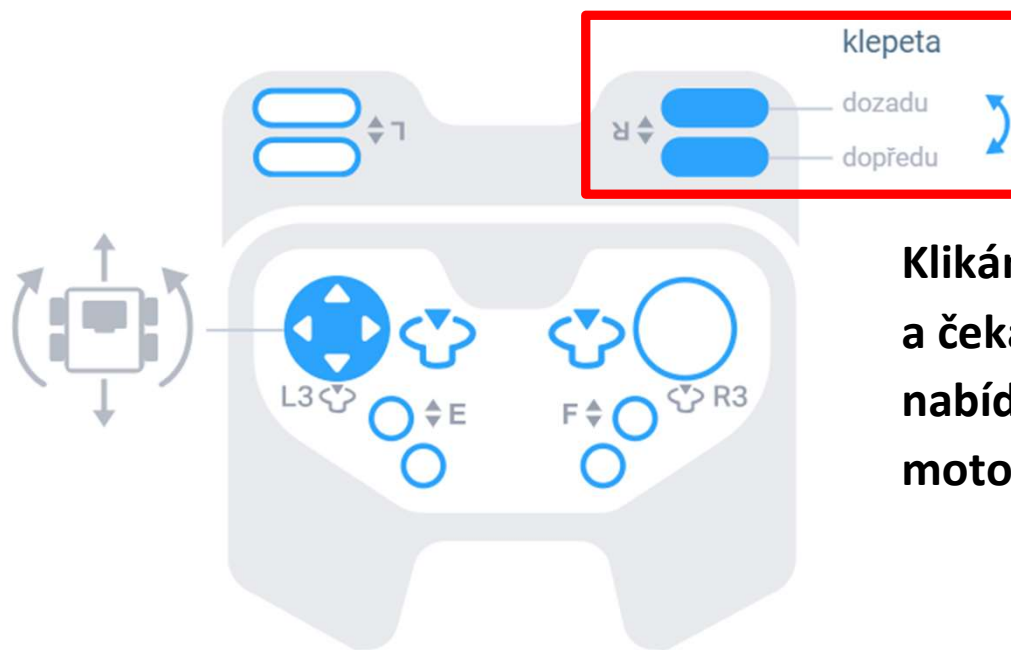
TLAČÍTKA

Přiřazení motorů
k tlačítkům



Controller

Vyber tlačítka pro nastavení akcí



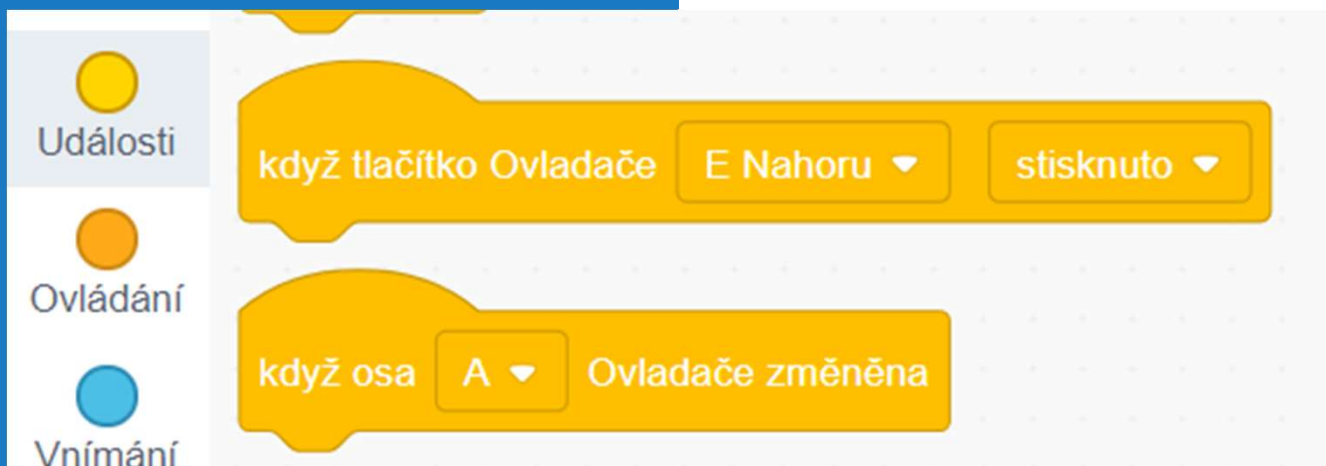
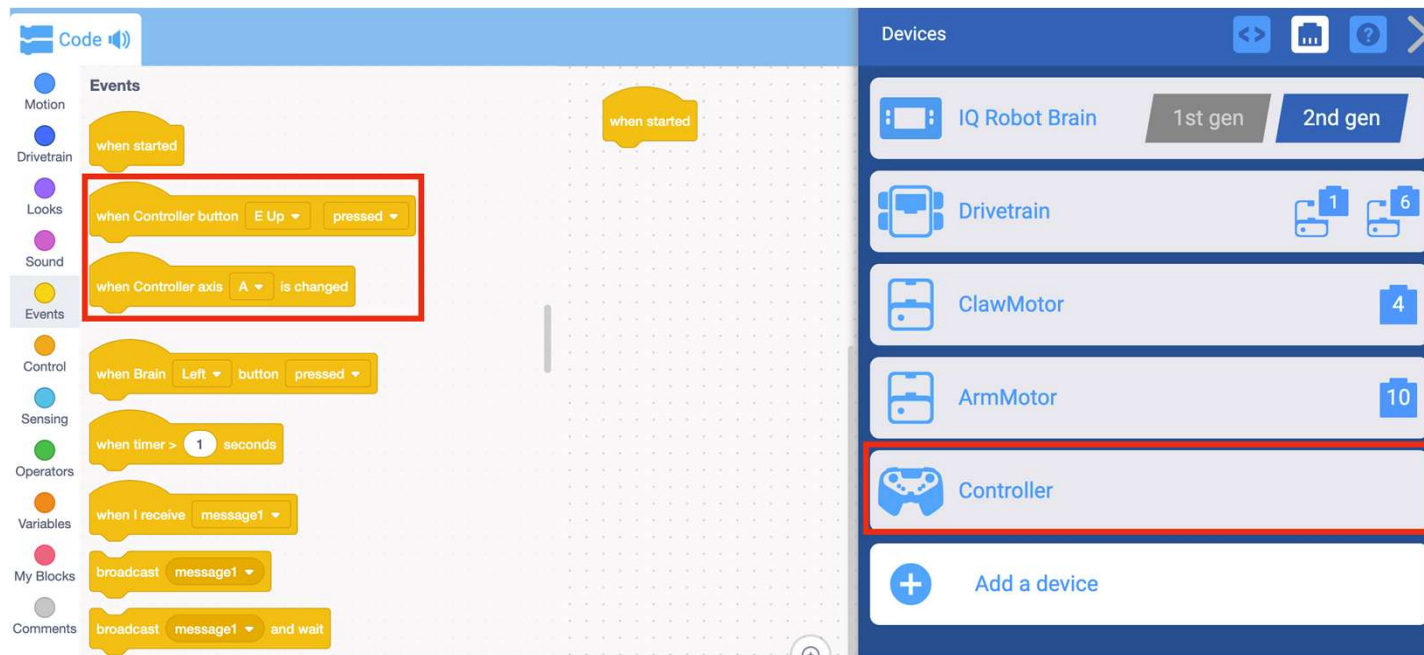
**Klikáme na tlačítka
a čekáme, až se
nabídne správný
motor.**

L3 / R3 available on IQ Controller (2nd gen) only

vEX IQ

VEX IQ příkazy k programování ovladače

Po přidání ovladače vidíme
v seznamu příkazů dva nové
příkazy pro ovladač.



VEX IQ

Program pro klepeta a rameno

Pro robota Clawbot:

<https://content.vexrobotics.com/stem-labs/iq/builds/clawbot/clawbot-rev4.pdf>

V zařízeních přidáme **DRIVETRAIN 2-motor** (zvolíme porty motorů – levý 1 a pravý 6 – gyroskop zvolíme „setrvačnickový mozek“ a kola 200 mm)

V zařízeních přidáme **motory** (v ukázce nazvané „rameno“ – v portu 10 a „klepeta“ – port 4)
Pozor na směr otáčení, v případě potřeby zvolíme „couvat“ místo „normální“)

Naprogramujeme otáčení ramene a klepet námi nastavenou rychlostí.
Po zvednutí se má rameno zastavit v nastavené poloze.
Klepeta se po uvolnění tlačítka také zastaví a pevně drží v nastavené poloze.

