

## 10. 고릴라 로봇 (Gorilla Robot)

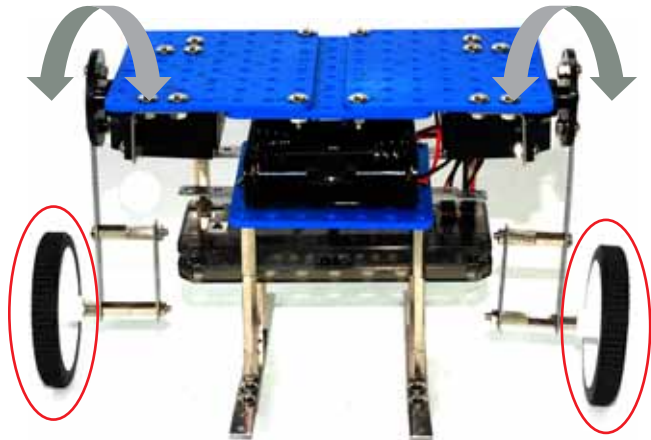


# 소개 및 동작원리

– Introduction & working principle

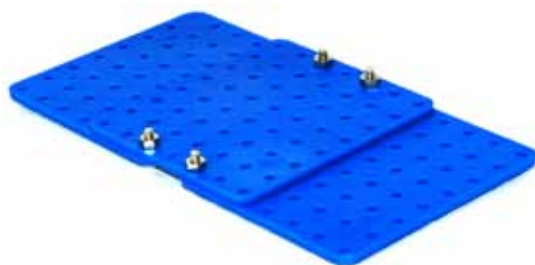
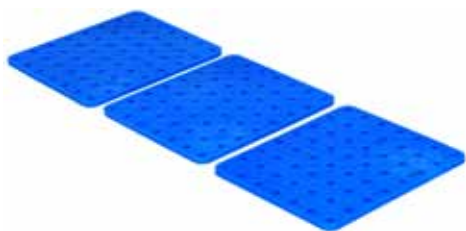


긴 양팔로 상대방 로봇을 밀어내거나 가격할 수 있는 로봇입니다.  
이 로봇은 360도 회전하는 팔로 지면과의 마찰력을 일으켜 자신의 몸체를 앞으로 나아가게 하는 기능도 가지고 있습니다. 이 팔의 회전을 스마트 보드의 앞쪽 양끝에 달린 적외선 센서로 감지하여 양팔이 동일한 속도로 회전 할 수 있도록 조정하여 주기도 합니다. 이렇게 함으로서 로봇이 최대한 수평을 유지한 상태로 앞으로 나아갈 수 있도록 해 줍니다.



바퀴가 회전하며 일으킨 지면과의 마찰로 인해 로봇이 이동할 수 있게 됩니다.

1

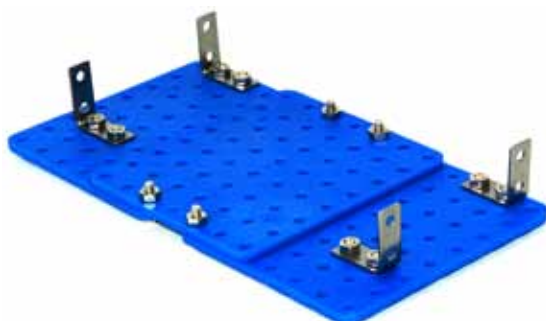


X 4



X 4

2

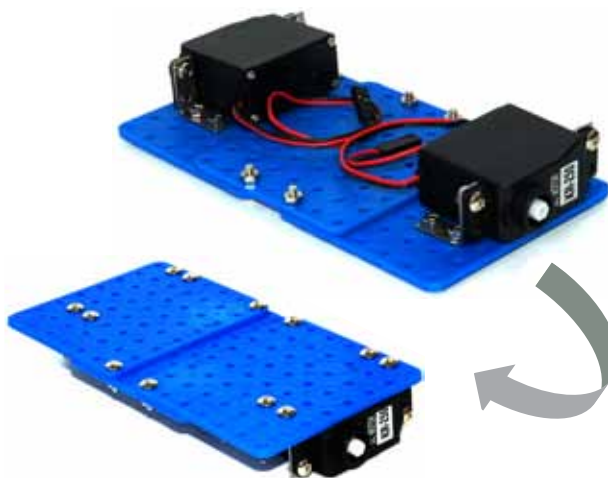


X 8



X 8

3

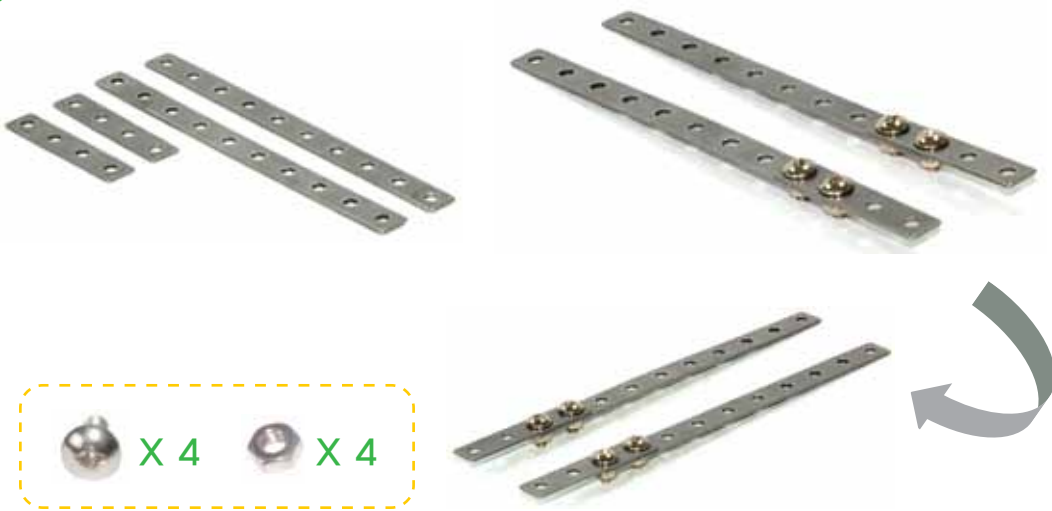


X 4

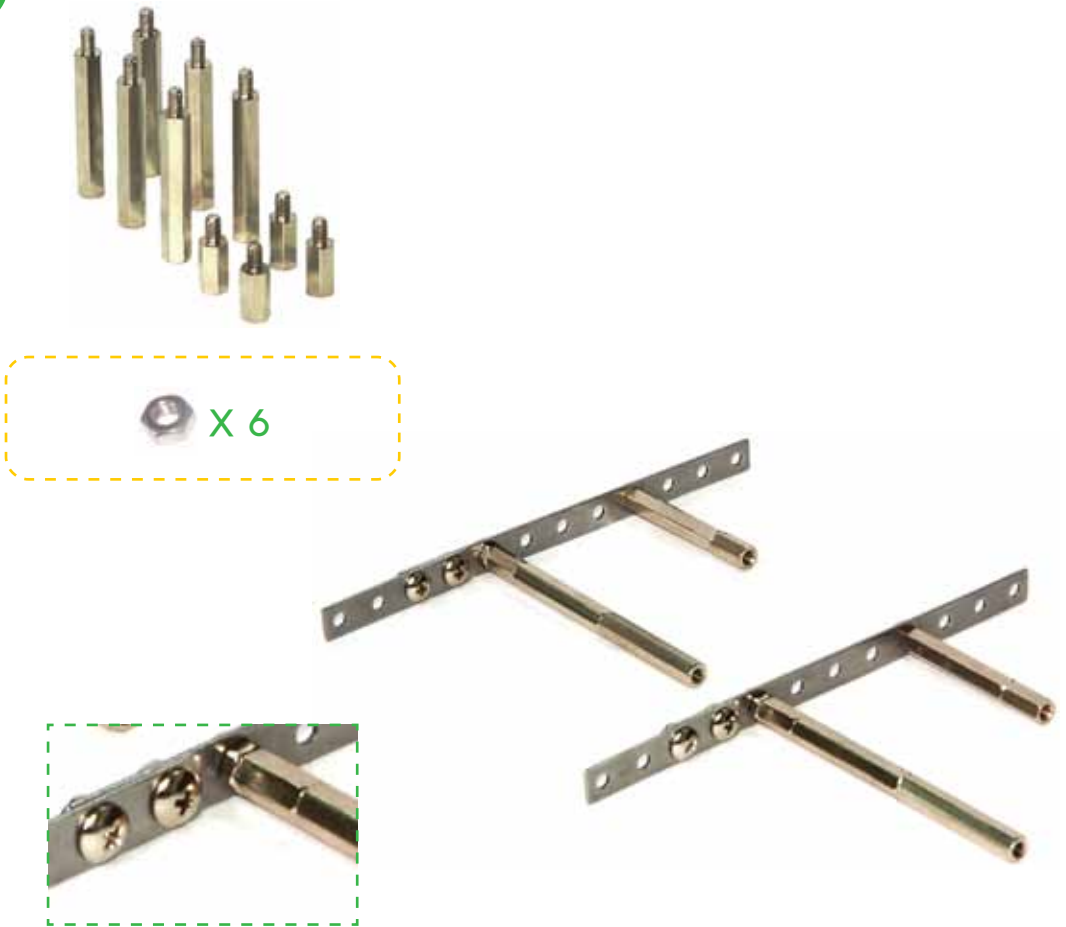


X 4

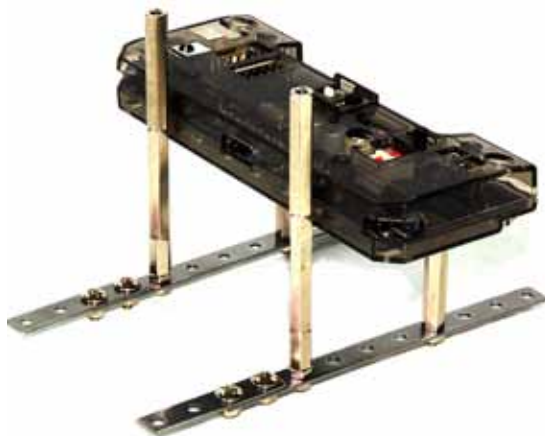
4



5



6



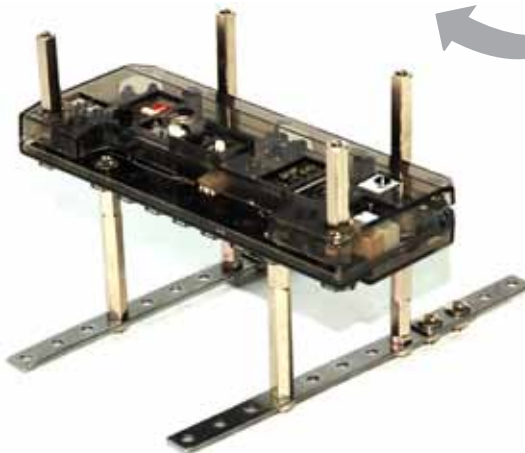
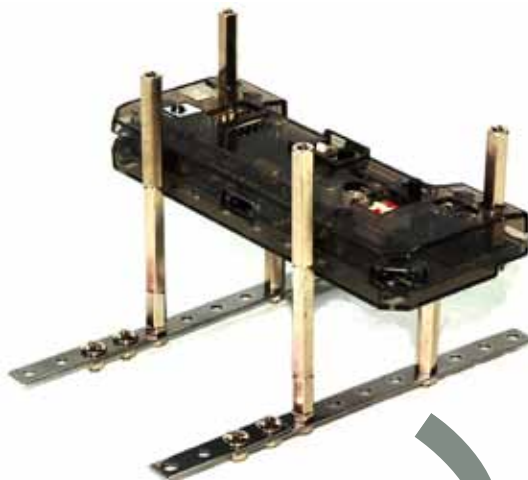
X 2



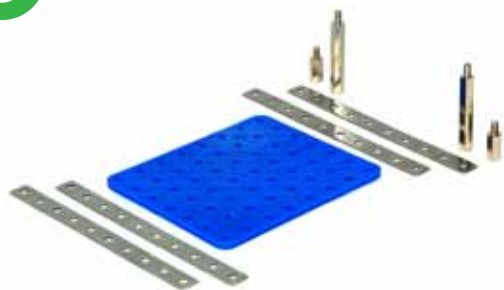
7



X 2



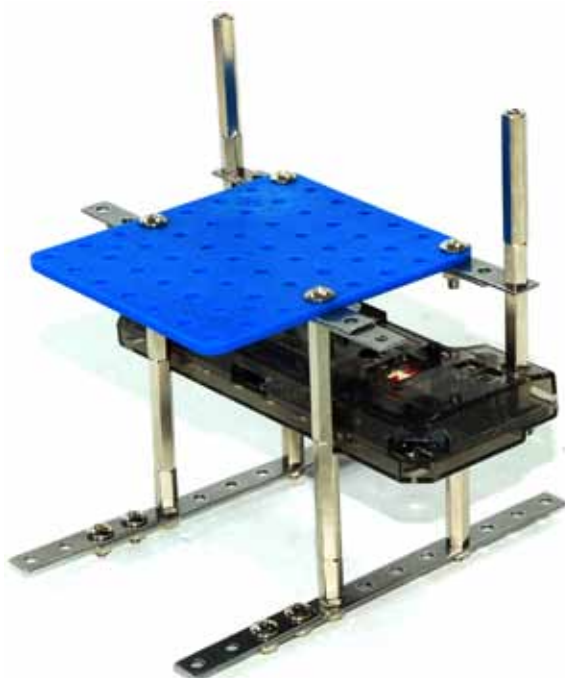
8



X 4



X 2



9



X 6



X 8



10



X 2



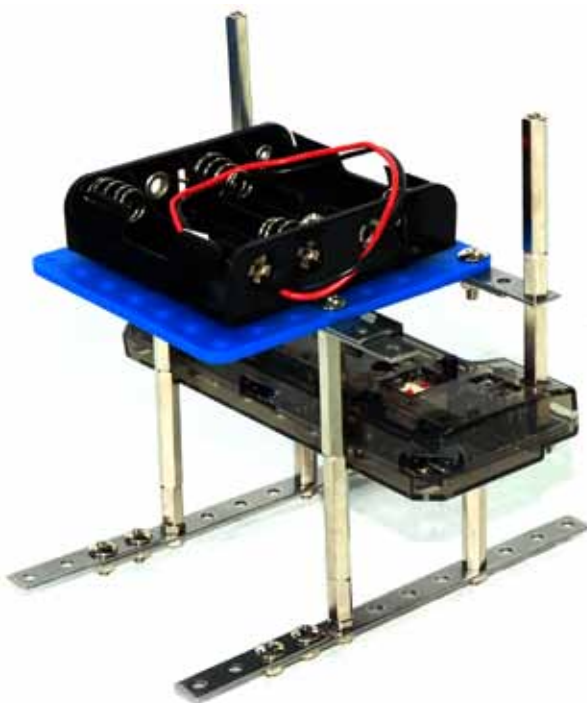
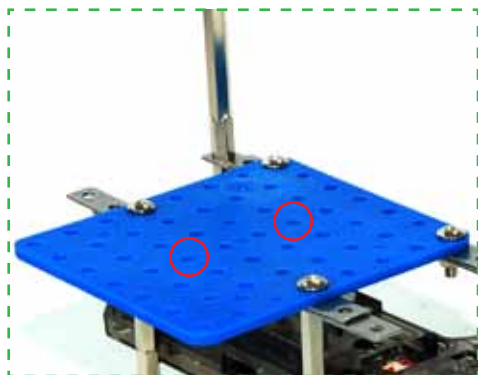
X 2



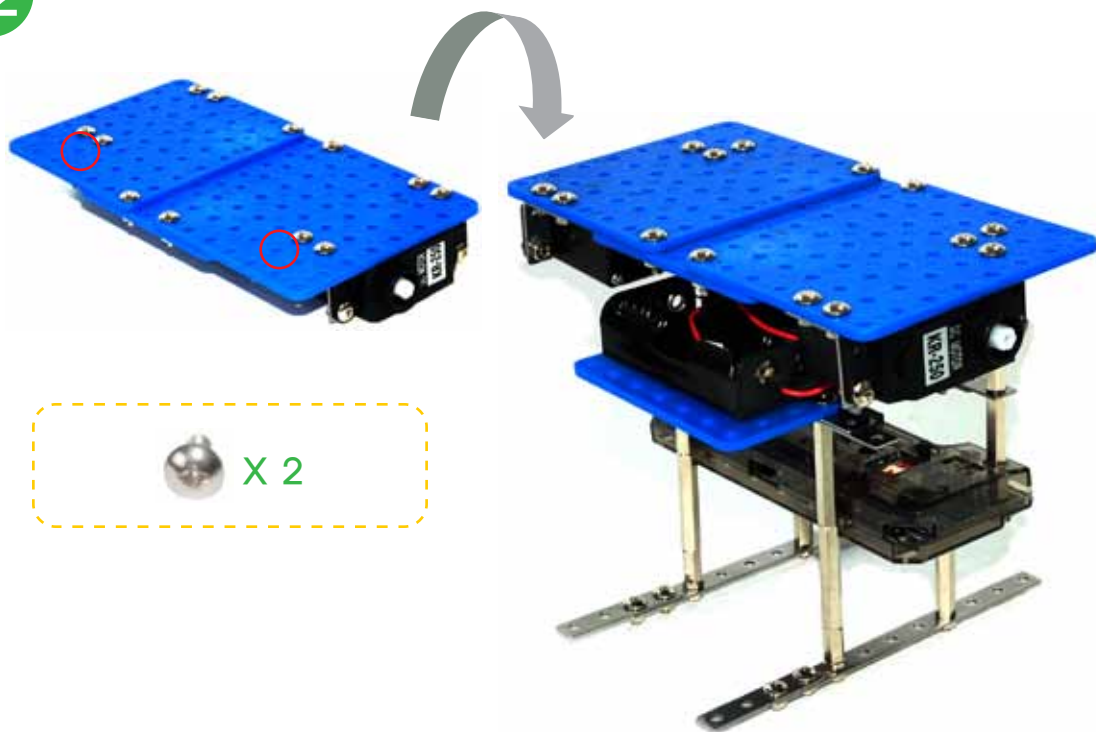
11



X 2



12

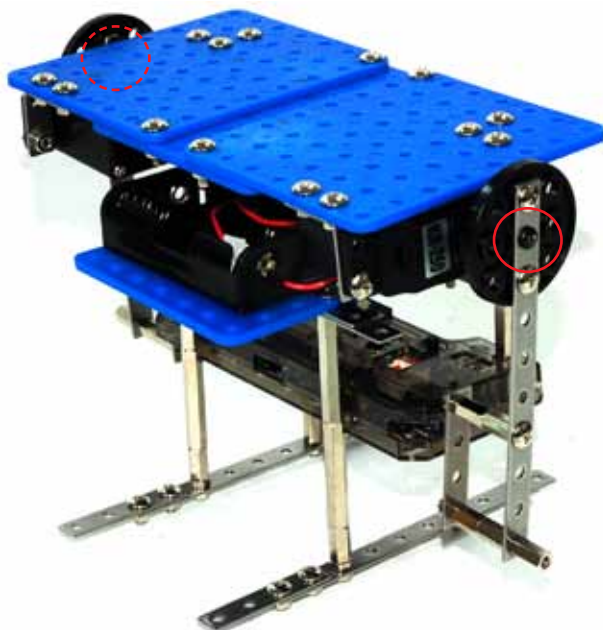


X 2

13



X 2



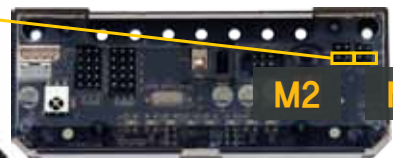
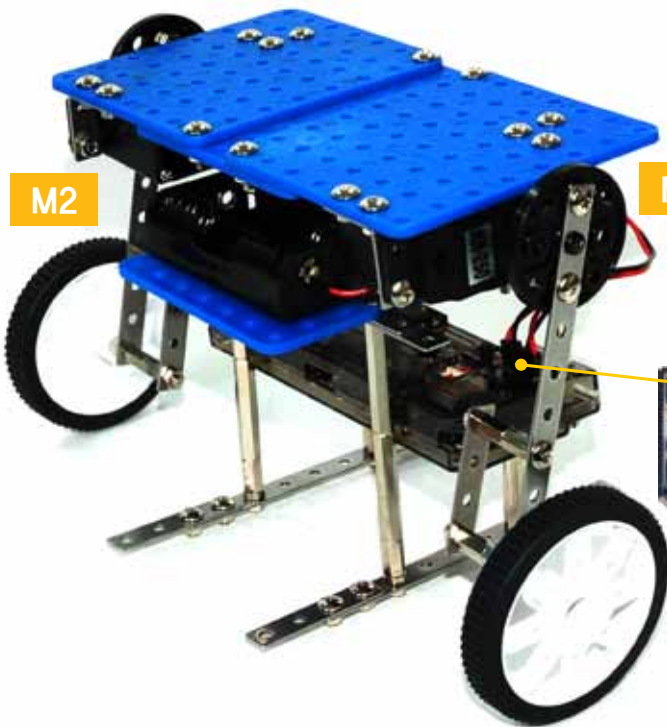
14



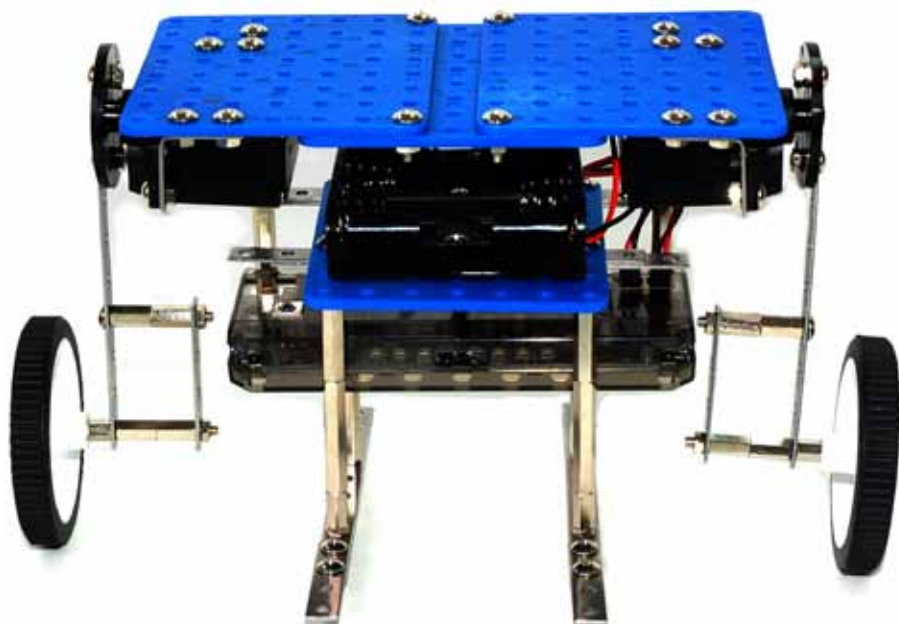
X 2



완성



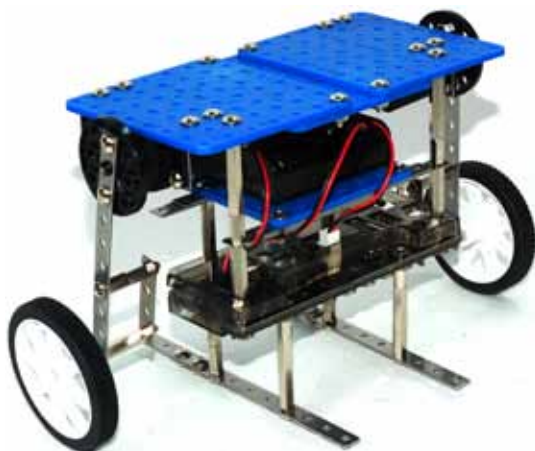
정면



앞



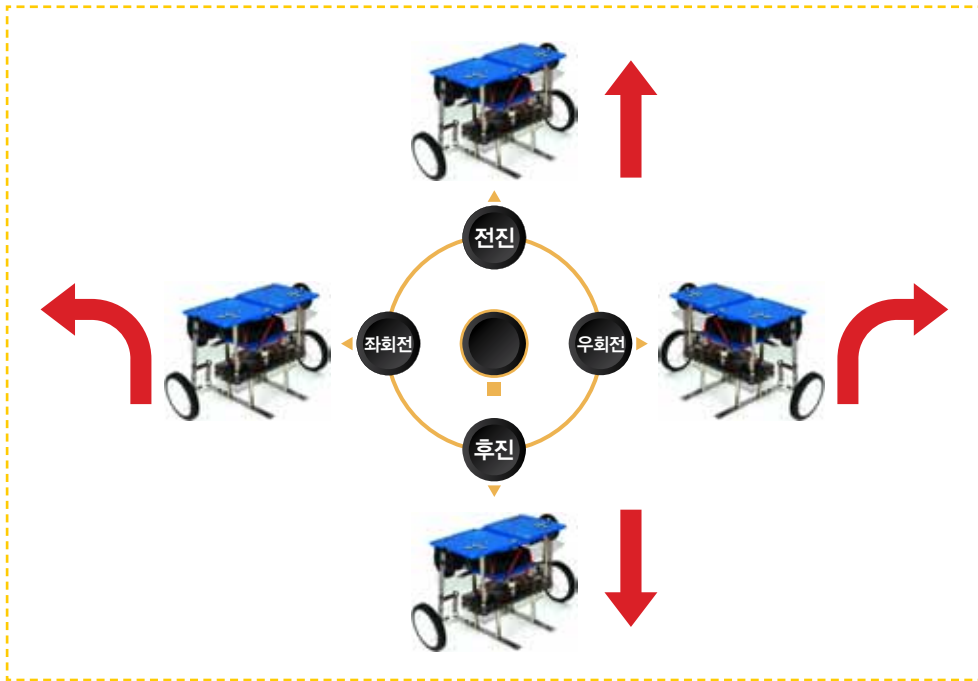
뒤



## 구동하기



고릴라 로봇은 프로그램 모드 10번을 선택하여 구동합니다.



(들진)

버튼을 누르면 해당 방향으로 로봇이 움직입니다.

중앙의 버튼을 누르면 다른 명령을 내릴 때까지 로봇이 앞으로 돌진합니다.