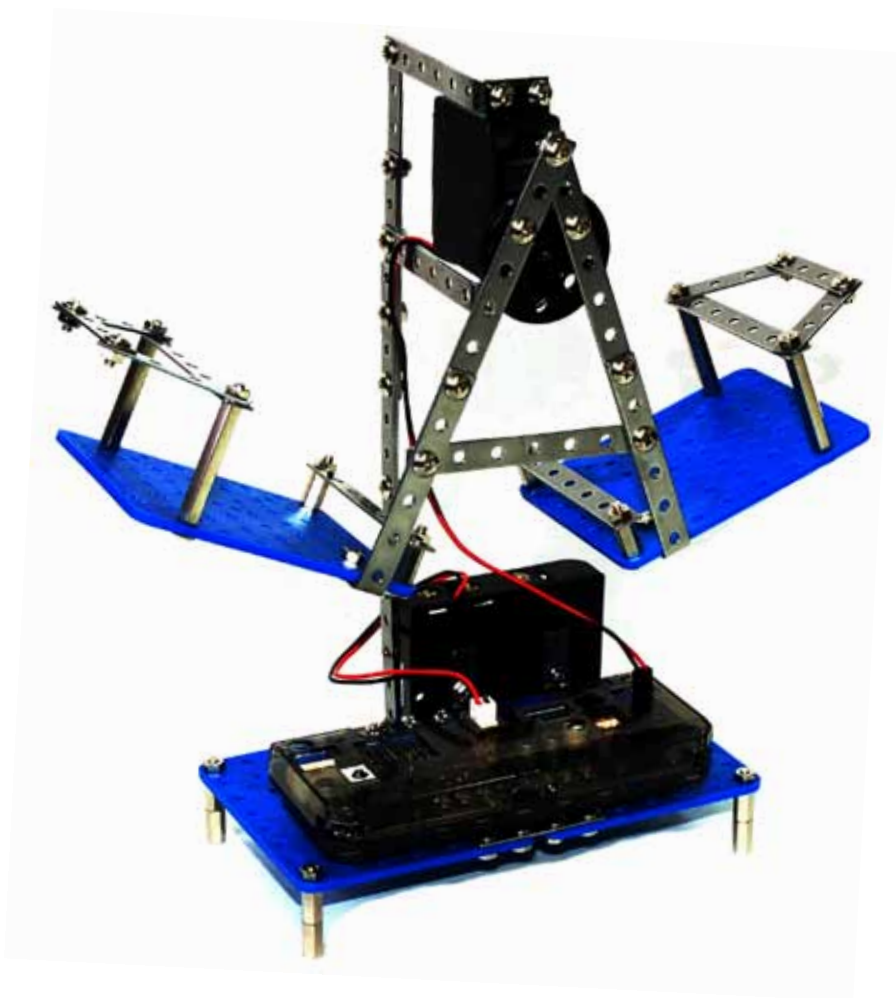


7. 바이킹 로봇 (Viking Ship Robot)

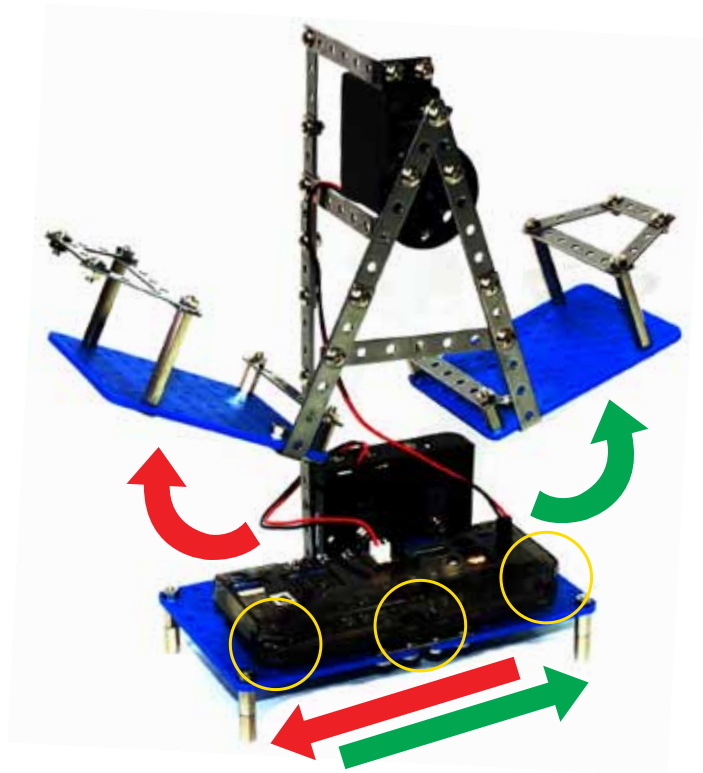


소개 및 동작원리

– Introduction & working principle



모터의 축을 중심으로 좌우로 왔다갔다 반복해 움직이는 놀이 기구 ‘바이킹’을 연상시키는 로봇입니다. 바이킹 로봇은 좌우로 왕복운동을 하게 되는데, 모터의 속도에 따라서 바이킹의 각도와 속도가 변화하게 됩니다. 모터의 속도는 적외선 센서에 감지되는 대상의 위치와 움직임에 따라 달라지게 됩니다. 센서를 어떤 위치에서 어떤 방향으로 감지시키느냐에 따라서 바이킹이 움직이는 방향이 달라지고, 얼마나 빠르게 감지시키느냐에 따라서 속도 또한 달라지게 됩니다.



세 방향의 센서를 스치듯이 지나치게 되면 그 속도와 방향에 따라 바이킹이 움직이게 됩니다.

1



X 2



X 2



2



X 1



X 1



3



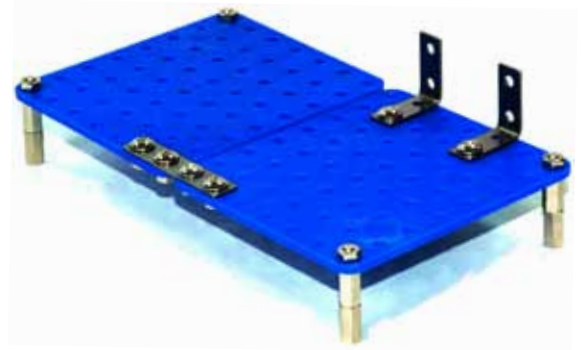
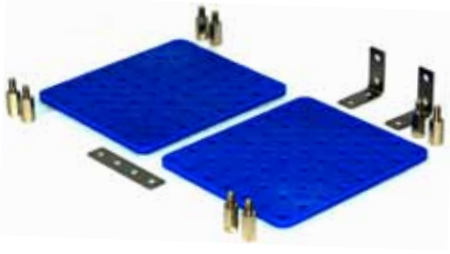
X 2



X 2



4



X 6

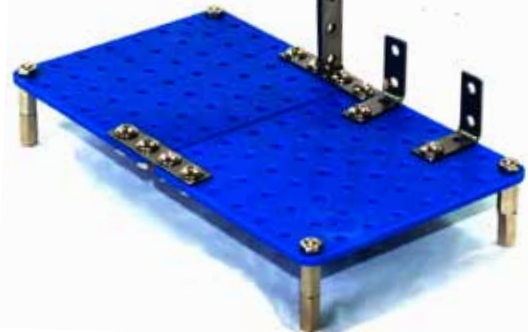
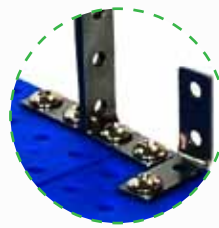
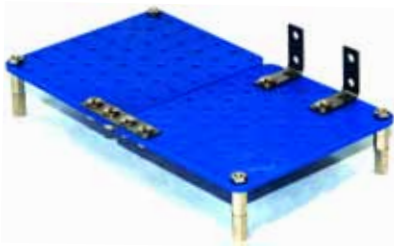


X 10

5



+



X 4

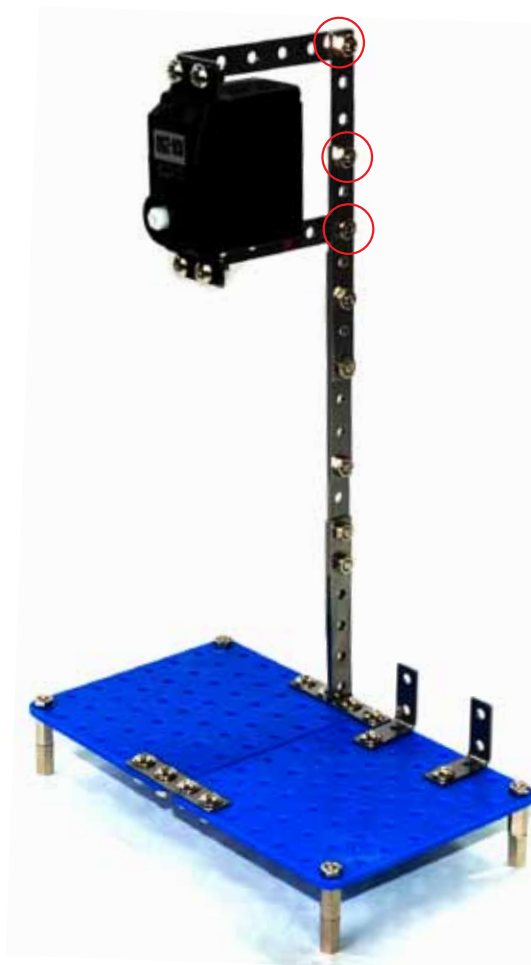


X 4

6



7





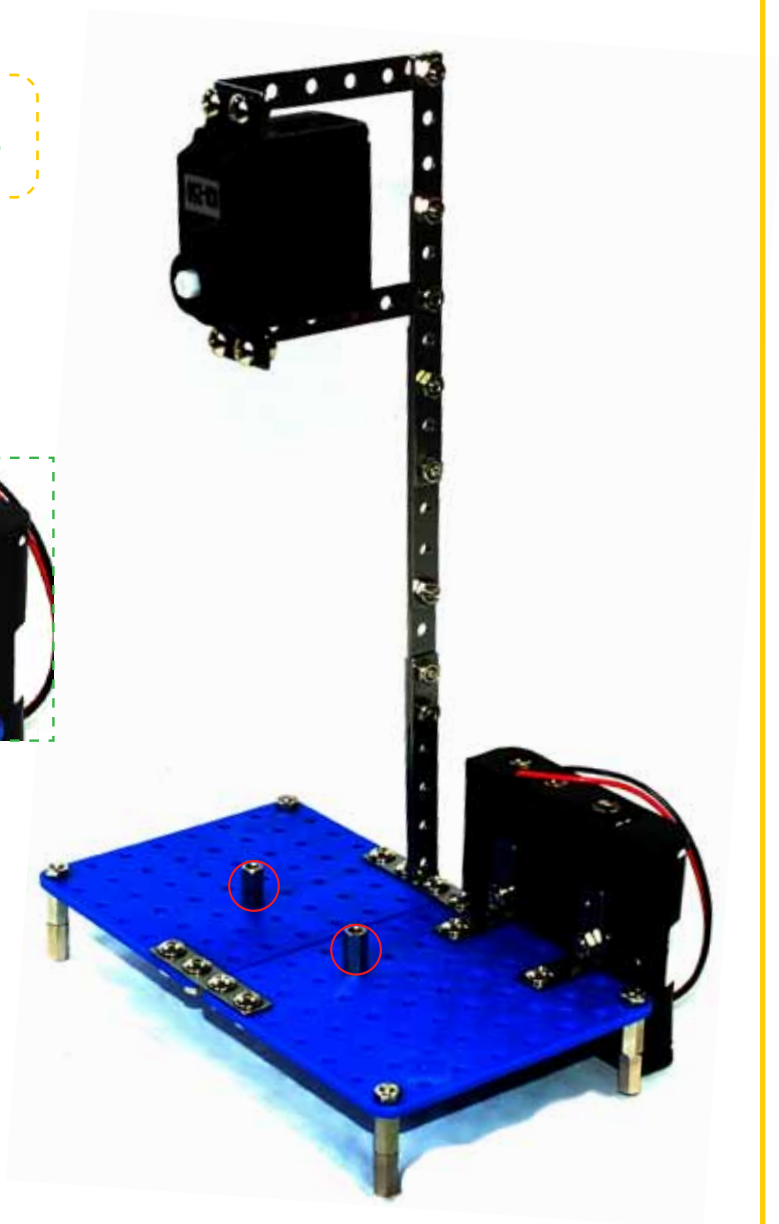
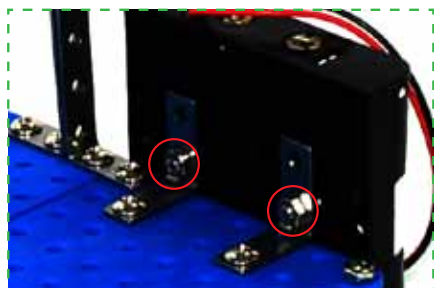
+



X 2



X 4



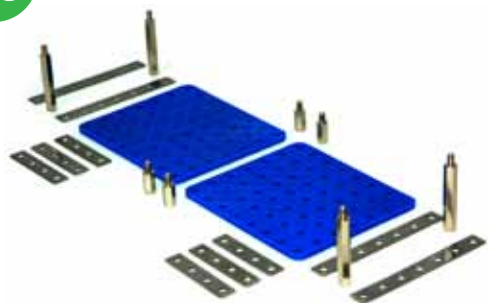
9



X 2



10



X 12



X 12



11



X 3



X 3



12



X 2



X 2

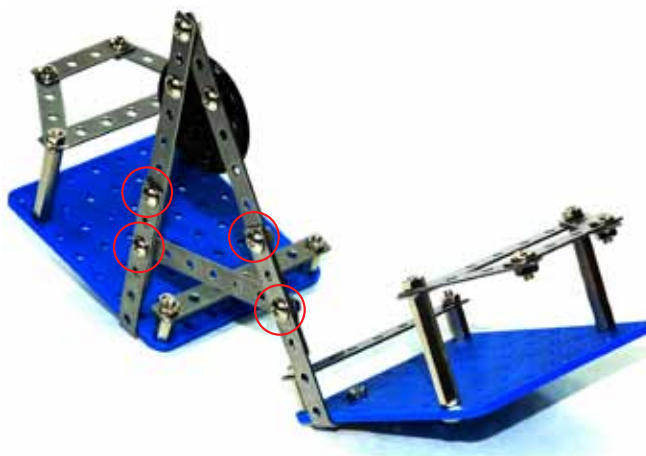
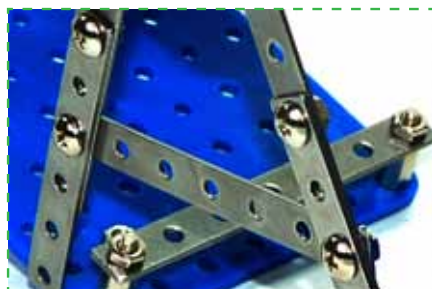




X 4



X 4

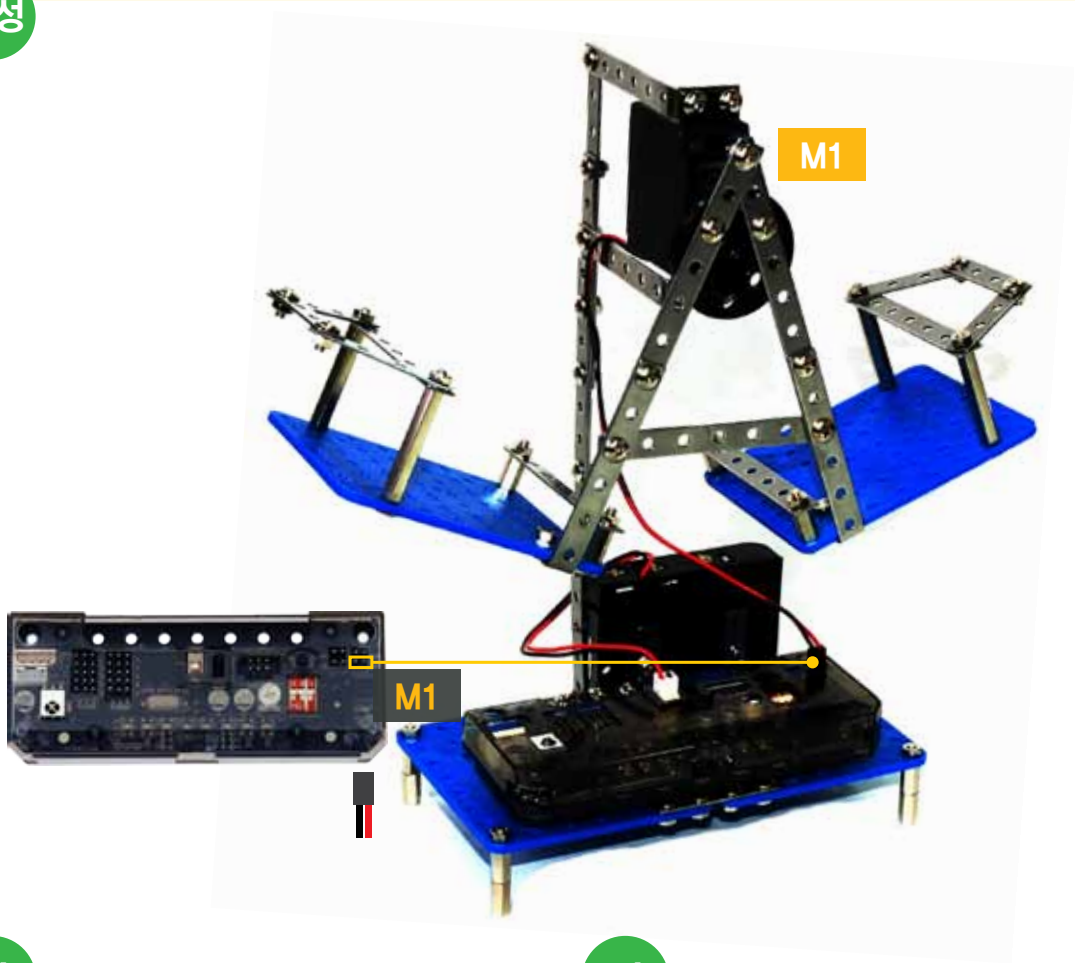




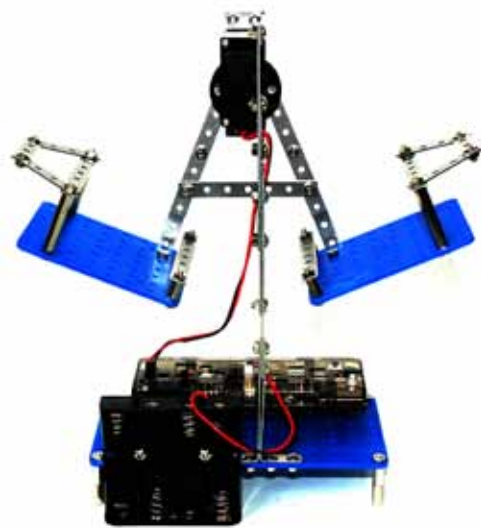
X 1



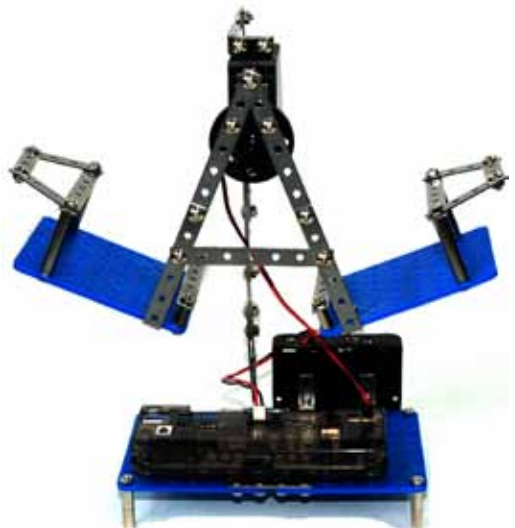
완성



앞



뒤



구동하기



바이킹 로봇은 프로그램 모드 7번을 선택하여 구동합니다.



손을 빠르게 흔들수록 바이킹이 더욱 빠르게 움직입니다.