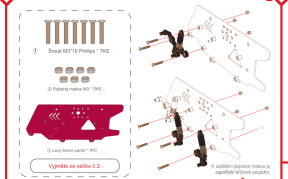
1 Seznam materiálů

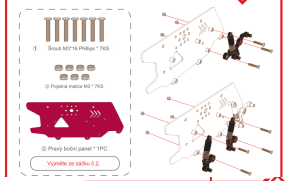
2 Sestavte levou kolébku

3 Sestavte správnou kolébku

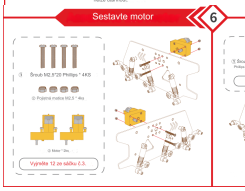
4 Sestavte levý boční panel



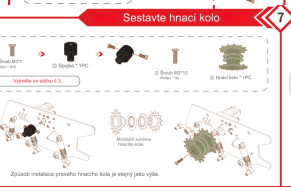
5 Sestavte pravý boční panel



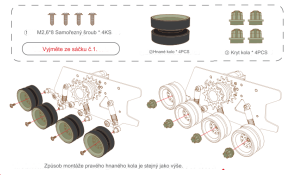
6 Sestavte motor



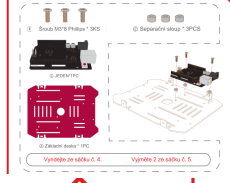
7 Sestavte hnací kolo



8 Sestavte hnané kolo

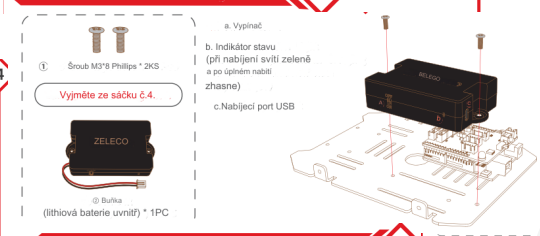


9 Montáž ONE

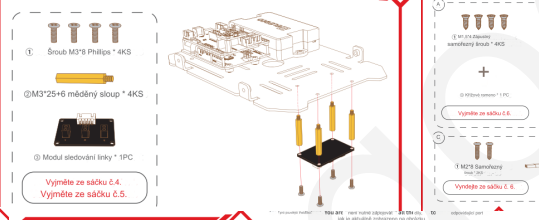


10 Sestavte rozšiřovací desku

11 Sestavte schránku na baterie

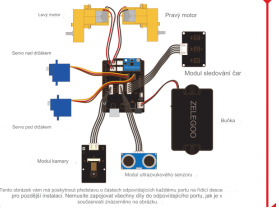


12 Sestavte modul pro sledování čáry



13 Sestavení dvouosého držáku kamery

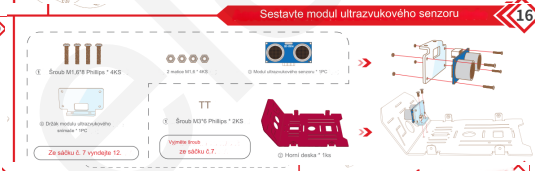
14 Elektrické schéma



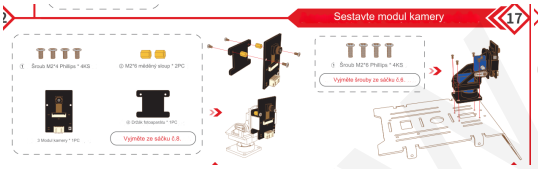
Tento obrázek vám má poskytnout představu o částech odpovídajících každému portu na řídící desce pro pozdější instalaci. Nemusíte zapojovat všechny díly do odpovídajícího portu, jak je v současnosti znázorněno na obrázku.

15 Zkalibrujte servo

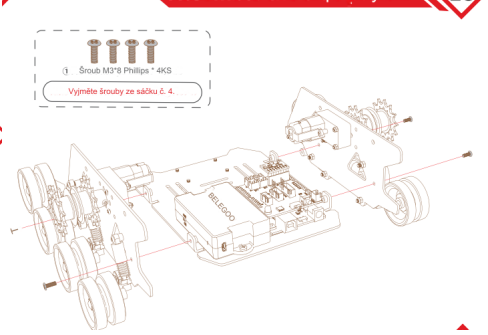
16 Sestavte modul ultrazvukového senzoru



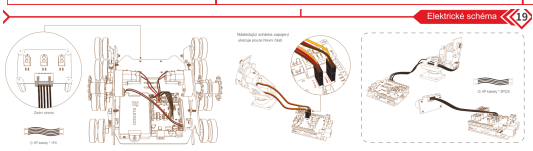
17 Sestavte modul kamery



18 Sestavte boční panely



19 Elektrické schéma



20 Sestavte horní desku a kolejnici

21 Další způsob sestavení

22 Definice tlačítka

Použití tutoriálu

Upozornění: Program jsme nahráli před továrním nastavením, takže tento krok můžete přeskočit a není nutné program opakovaně nahrávat. Pokud jste však upravili kód sledovaného vozidla, budete je muset znovu nahrát.

Nejprve prosím přejděte na naši webovou stránku níže a stáhněte si výukový program Conqueror Robot Tank: http://www.elegoo.com/download/ A poté vyberte soubory výukového programu založené na běžících systémech vašeho počítače. Pro Windows systém viz "Nahrát program Conqueror Robot Tank pro Windows.pdf". Pro OS systém viz "Nahrát program Conqueror Robot Tank pro MacOS.pdf".

Ovládejte robotický tank Conqueror pomocí IR dálkového ovládání.

Před použitím dálkového ovladače odstraňte průhlednou plastovou izolaci ze zadní části.

- Předchozí
- Zpět
- OK Stop
- Odbočit vlevo
- Odbočit vpravo
- Režim sledování čáry
- Režim vyhýbání se překážkám
- Zvyšte pravovou hodnotu
- Snižte pravovou hodnotu
- Zvyšte automatickou citlivost
- Obrovské výchozí hodnoty
- Snižte automatickou citlivost

* Vzhledem k tomu, že senzory na modulu sledování čar jsou ovlivněny okolním světlem, doporučujeme při použití režimu sledování čáry, pokud nefunguje dobře, pomocí IR dálkového ovladače zkusit upravit výchozí hodnoty senzoru, aby to co nejvíc umožnilo pracovat na optimální úrovni.

Režim sledování čáry

Nejprve dejte auto na dráhu přímušky. Po stisknutí tlačítka 1 na dálkovém ovladači se vůz přepne do režimu sledování čáry a stavová kontrolka bude vždy svítit zeleně. V tomto režimu se vůz bude pohybovat po dráze.

Režim vyhýbání se překážkám

Vůz přejde do režimu vyhýbání se překážkám a při stisknutí tlačítka 2 na dálkovém ovladači se kontrolka stavu vždy rozsvítí žlutě. Vůz se bude automaticky pohybovat vpřed, dokud narazí na překážku. A automaticky se otočí do směru bez překážek, aby pokračoval v pohybu vpřed, když narazí na překážky.

Režim automatického sledování

Vůz přejde do režimu automatického sledování a při stisknutí tlačítka 3 na dálkovém ovladači svítí indikátor stavu vždy modře. Pokud se ve vzdálenosti 20 CM před modulem ultrazvukového senzoru nachází překážky, vůz bude automaticky sledovat překážku, aby se pohnul; když vpředu není žádná překážka, auto se automaticky otočí o 90 stupňů doleva a poté se otočte o 90 stupňů doprava a poté se zastaví.

Ovládejte auto pomocí APP

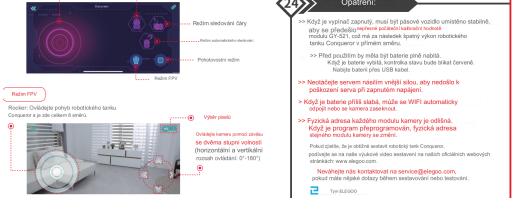
KROK 1: Instalace aplikace

Nejnovější verzi aplikace „EleRobot" si můžete stáhnout z App Store a Google Play. | EleRobot

KROK 2: Nastavení aplikace

Nejprve prosím přepněte tlačítko pro přepínání nahrávací kamery tanku Conqueror Robot do "cam".

- Zapněte WIFI na telefonu a připojte se k „ELEGOO-123". (Číslo „123" je fyzická adresa modulu kamery a fyzická adresa každého modulu kamery je jiná.) A poté, co je připojení WIFI úspěšné, otevřete aplikaci „EleRobot".
- Vyberte jazyk kliknutím na ikonu nastavení v pravém horním rohu.
- Klikněte na "Vzdálené ovládání", přejděte na stránku ovládání a klikněte na "OK", když se zobrazí okno, které ukazuje, že připojení bylo úspěšné. Pokud jsme se předem úspěšně nepřipojili k WIFI v telefonu, zobrazí se při otevření aplikace okno s informací, že připojení selhalo. Pokračujte kliknutím na „OK".
- Zapněte WIFI a připojte se k „ELEGOO-123" na telefonu. Poté se přepněte do APP, klikněte na ikonu, která ukazuje, že WIFI je odpojena v pravém horním rohu. I, a poté se zobrazí, že připojení je úspěšné.



24 Opatření:

>> Když je vypínač zapnutý, musí být pásové vozidlo umístěno stabilně, aby se předešlo nepřesné pokladači kalibrační hodnoty modulu GY-521, což má za následek špatný výkon robotického tanku Conqueror v přímém směru.

>> Před použitím by měla být baterie plně nabitá. Když je baterie vybitá, kontrolka stavu bude blikat červeně. Nabijte baterii přes USB kabel.

>> Nedotýkejte serveem násilím vnější sílou, aby nedošlo k poškození serva při zapnutém napájení.

> Když je baterie příliš slabá, může se WIFI automaticky vypojit nebo se kamera zasekneout.

>> Fyzická adresa každého modulu kamery je odlišná. Když je program přeprogramován, fyzická adresa stejného modulu kamery se změní.

Pokud zjistíte, že je obtížné sestavit robotický tank Conqueror, podívejte se na naše výukové video sestavení na našich oficiálních webových stránkách: www.elegoo.com.

Neváhejte nás kontaktovat na service@elegoo.com, pokud máte nějaké dotazy během sestavování nebo testování.

Tým ELEGOO