Образовательная система ROBOTIS.

«Школа-ВУЗ-Производство»

Прикладная робототехника

ООО «Прикладная робототехника»
www.appliedrobotics.ru

Robot Geeks

Магазин робототехники
www.robotgeeks.ru

Москва , 2016 год

Образовательная система ROBOTIS

Дошкольное образование

Начальная школа

Средняя школа

Старшая школа

Техникум

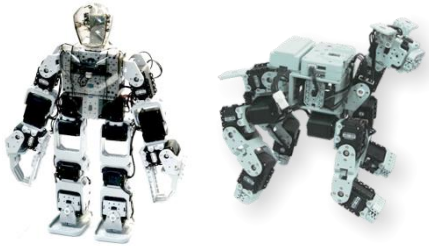
Высшее учебное заведение

ROBOTIS IDEAS

ROBOTIS DREAM

ROBOTIS DREAM LEVEL1 Ladybug

ROBOTIS DREAM LEVEL4 Excavator Robot



ROBOTIS BIOLOID

ROBOTIS- OP

ROBOTIS IDEAS – Базовые наборы

ROBOTIS IDEAS

ROBOTIS Pet

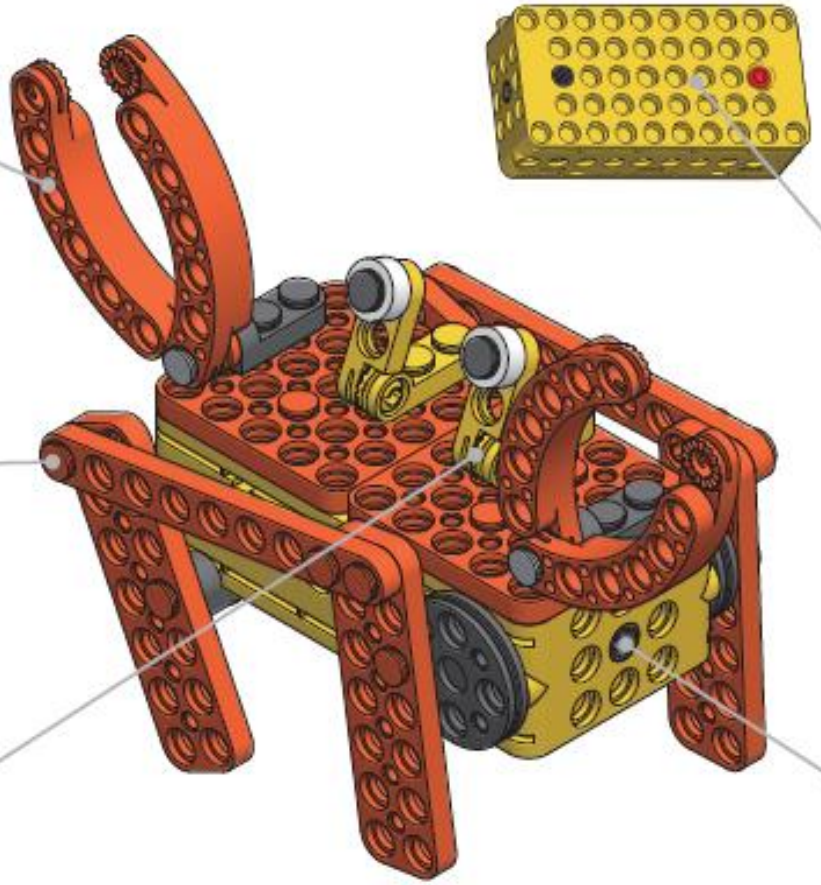
Модуль Технолаб

ROBOTIS IDEAS – Технические особенности

Пластины и фланцы

Заклепки

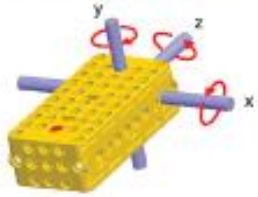
Элементы вращения



Привод

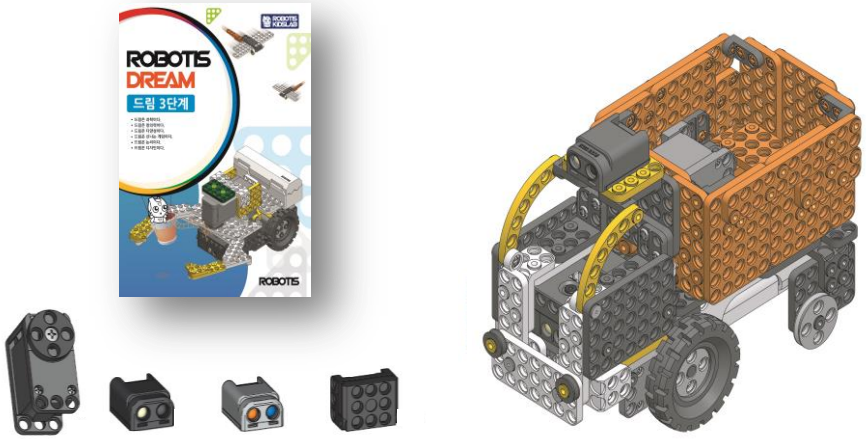
Механическая передача

Оси вращения

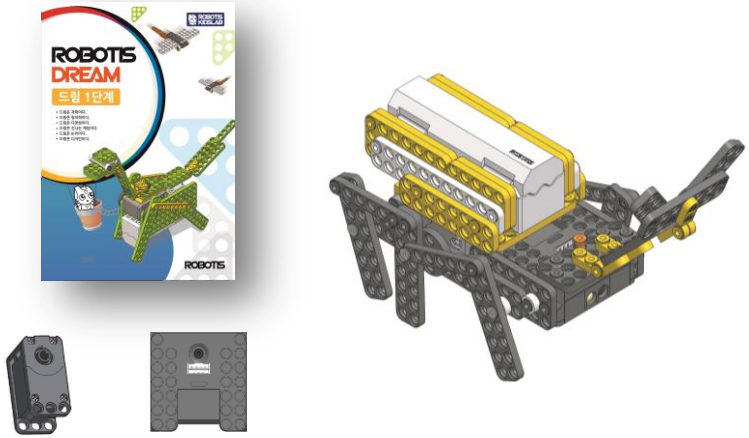


ROBOTIS DREAM – Базовые наборы

ROBOTIS DREAM Lv1



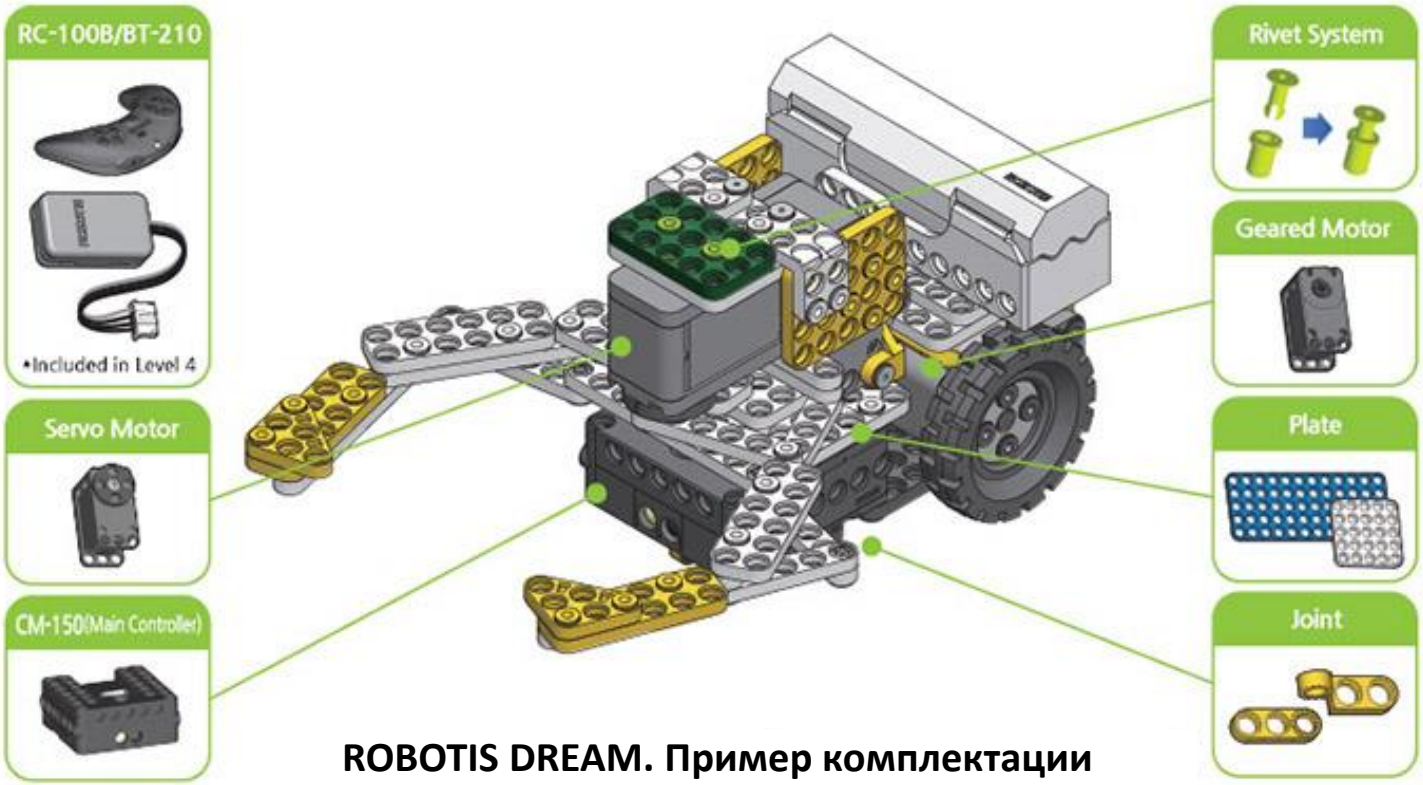
ROBOTIS DREAM Lv3



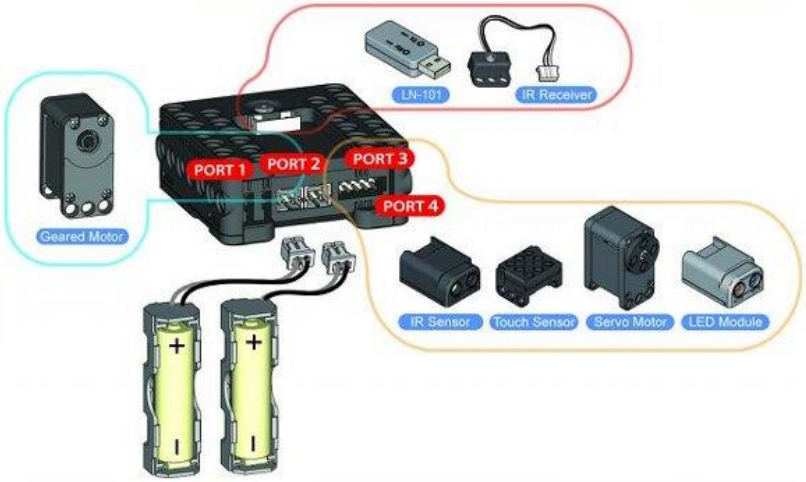
ROBOTIS DREAM Lv2

ROBOTIS DREAM Lv4

ROBOTIS DREAM – Состав наборов



ROBOTIS DREAM. Пример комплектации



Программируемый контроллер CM-150 и дополнительные устройства

ROBOTIS STEM – Базовые наборы

ROBOTIS STEM Lv1

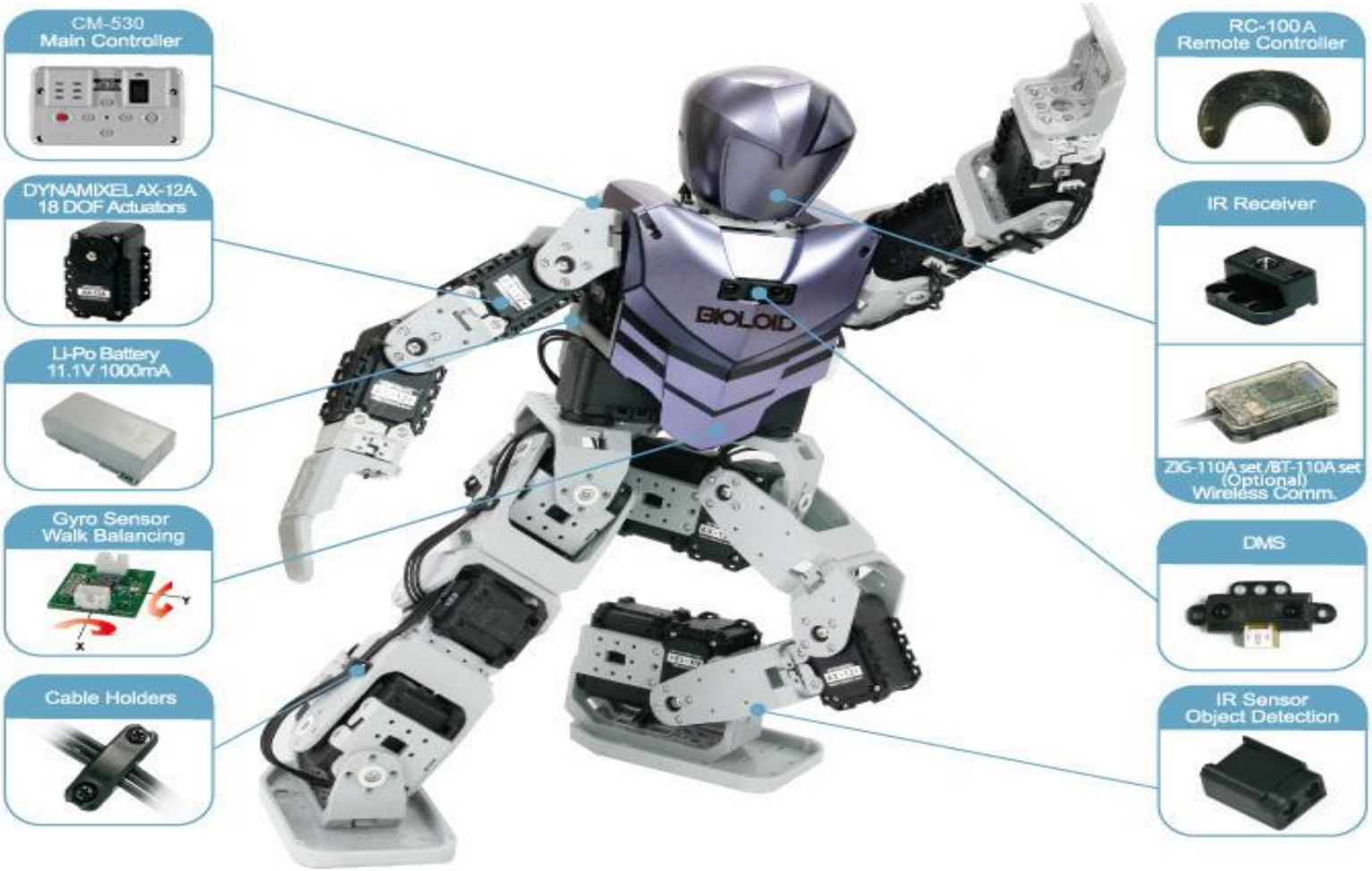
ROBOTIS STEM Lv2

ROBOTIS STEM – Технические особенности

Подключение сервомодулей Dynamixel осуществляется с помощью последовательного интерфейса , что позволяет управлять до 250 устройств с помощью одного контроллера

ROBOTIS PREMIUM – Трехуровневая образовательная система

ROBOTIS PREMIUM – Технические особенности



ROBOTIS – Программное обеспечение

RoboPlus Task - bio_prm_humanoidtypea_en - MOD-04-23-14

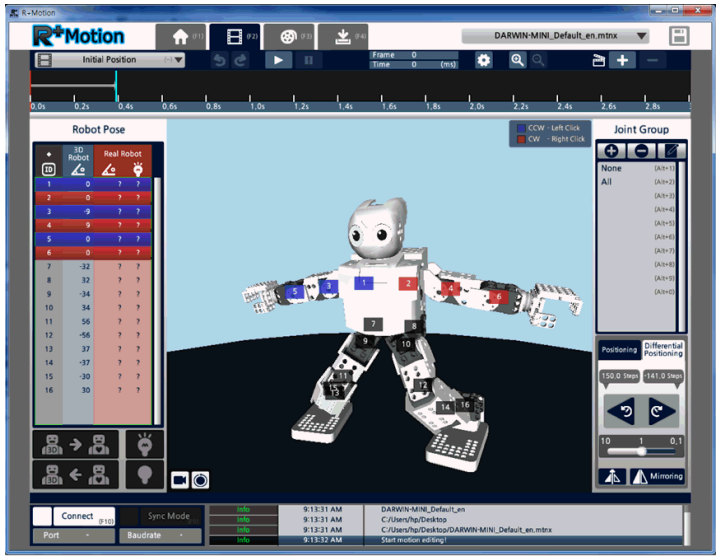
File(F) Edit(E) Program(P) Tool(T) Help(H)

Controller : CM-530 (1.0) | Port: COM40

```
333   ENDLESS LOOP
334   {
335       IF ( Remocon Data Received == TRUE )
336       {
337           IF ( First == TRUE )
338           {
339               CALL InitializationGyro
340               First = FALSE
341           }
342
343           Timer = WaitControl
344           ReceiveData = Remocon RXD
345           IF ( ReceiveData == U )
346           {
347               WalkCommand = 1
348               Remocon TXD = 1
349               CALL WalkExecute
350           }
351           ELSE IF ( ReceiveData == D )
352           {
353               WalkCommand = 2
354               Remocon TXD = 2
355               CALL WalkExecute
356           }
357           ELSE IF ( ReceiveData == L )
```

Roboplus Task

Roboplus Design



Roboplus Motion

MATLAB® python ROS

Microsoft Visual Studio LabVIEW eclipse

C/C++ C# Visual Basic Java

Открытая робототехническая система ROBOTIS

Сервомодули Dynamixel

Программируемые контроллеры openCM

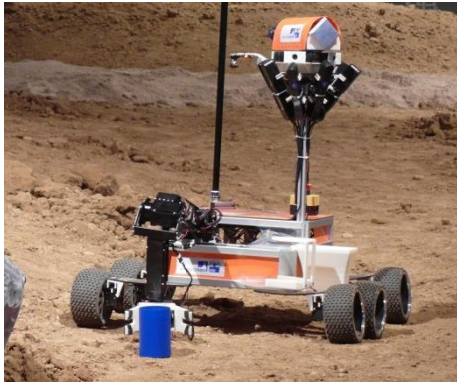
ROBOTIS Manipulator

ROBOTIS OP2

ROBOTIS THOR

Специальная робототехника

Промышленная робототехника



Космическая и военная робототехника

DYNAMIXEL

DYNAMIXEL PRO

Образовательная робототехника

Медицинская робототехника

Сервисная робототехника

Спасибо за внимание!