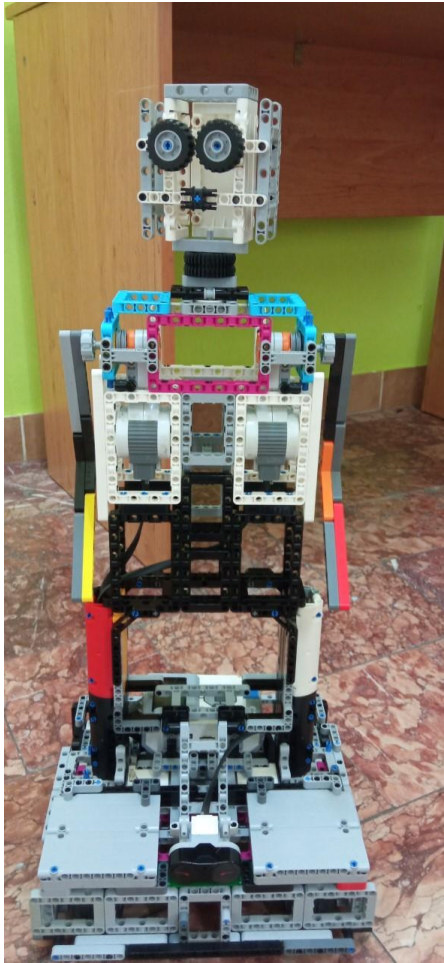


Pri našich robotoch používame 3 riadiace jednotky EV3, 1 riadiacu jednotku NXT, 8 riadiacích jednotiek MicroBit. Motory používame 3x NXT, 2x EV3 stredné motory, 6x EV3 veľké motory. Sensory máme gyro senzor, ultrazvukový senzor NXT, touch senzor, infrared senzor.

Vaiana

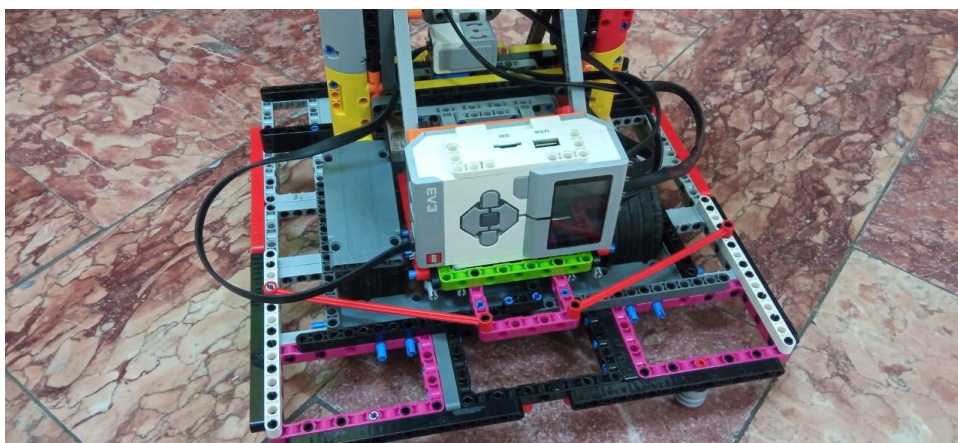
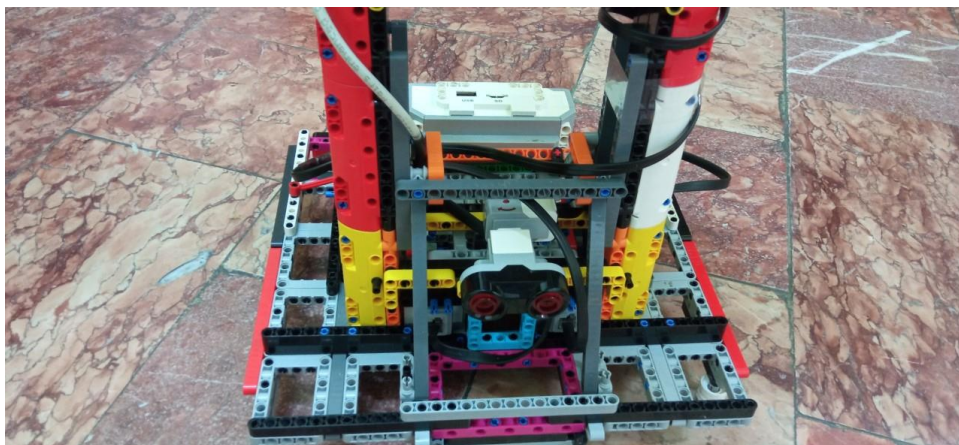
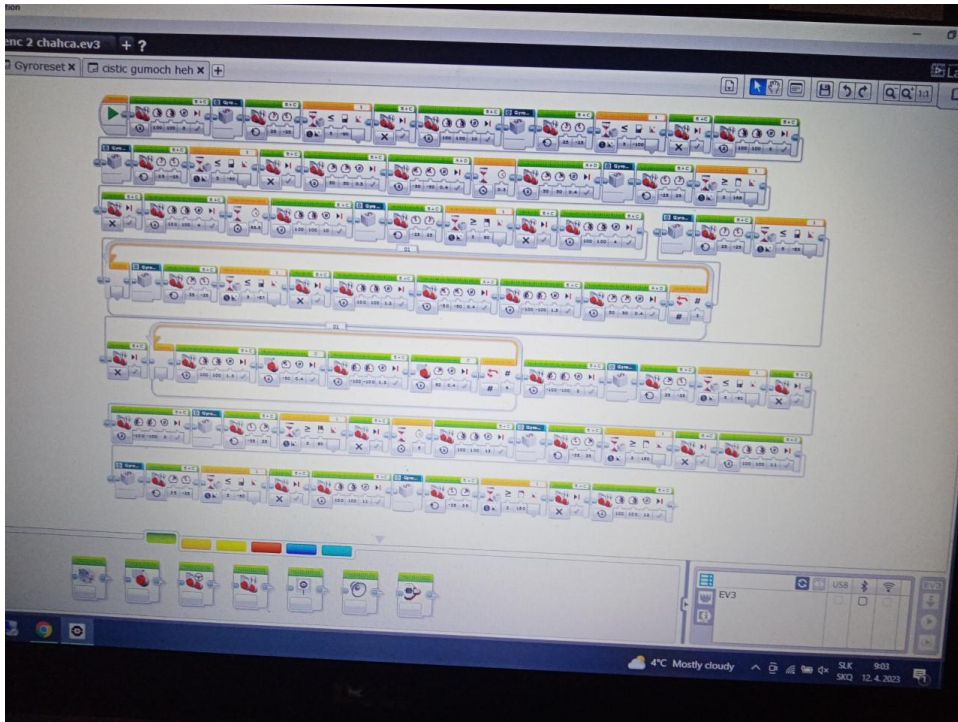
Pri tomto robotovi používame riadiacu jednotku EV3, 2 veľké motory EV3, ktoré slúžia na pohyb robota a 2 motory NXT, ktoré slúžia na pohyb rúk. Na robotovi máme namontovaný aj infrared senzor. Robot Maui je postavený z lega a požíli sme približne 200 kociek lega.





Maui

Tento robot využíva riadiacu jednotku EV3, 4 veľké motory EV3, ktoré slúžia na pohyb robota a rúk a gyro senzor. Robot je postavený z lega a použili sme približne 200 kociek lega.



Srdce Te Fiti

Tento robot využíva riadiacu jednotku EV3, 2 stredné motory EV3, ktoré sa používajú na pohyb.

Ešte pri tomto robotovi používame MicroBit s LED pásikom. Robot je poskladaný z lega. Využili sme približne 30 kociek lega.



Jaskyňa

Jaskyňa používa riadiacu jednotku NXT, ultrazvukový senzor NXT a motor NXT aby zapínal a vypínal LED pásiky na jaskyni.

