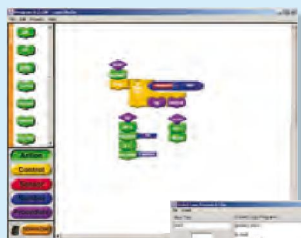


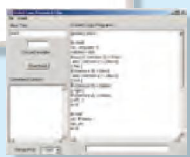
NEW
for 2010

Robo-CIRCLE

ก้าวแรกของการเรียนรู้หุ่นยนต์อัตโนมัติขนาดเล็ก และฝึกทักษะการพัฒนาโปรแกรม ด้วยชุดซอฟต์แวร์ภาษาโลโก้ เขียนโปรแกรมได้ทั้งแบบบล็อก (ลากแล้ววาง) และแบบพิมพ์ข้อความสุดคลาสสิก ที่ช่วยเพิ่มความยืดหยุ่นในการเขียนโปรแกรม



Logo Block

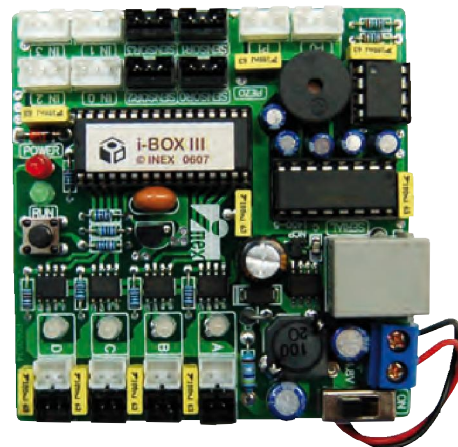


Cricket Logo



คู่มือการสร้างและเขียนโปรแกรม

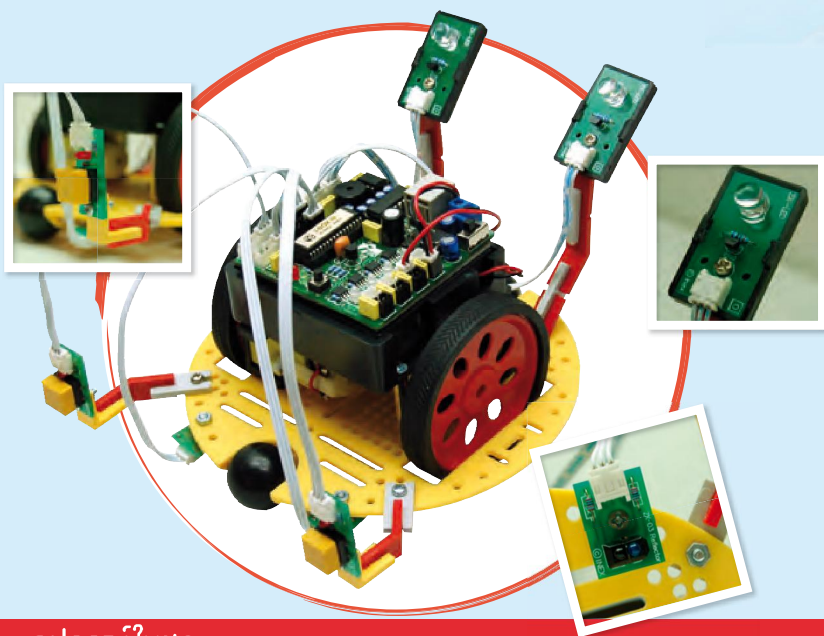
#800233 @ 2,500 บาท



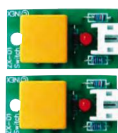
แผงวงจรควบคุม RoboBOX 3.0

i-BOX 3.0 เป็นแผงวงจรควบคุมหลักอาศัยอุปกรณ์ไมโครคอนโทรลเลอร์ที่บรรจุตัวแปลภาษาโลโก้ไว้ภายใน มาพร้อมกับชุดหู UCON-232s แผงวงจรแปลงพอร์ต USB เป็นพอร์ตอนุกรมรองรับเครื่องคอมพิวเตอร์ที่ไม่มีพอร์ตอนุกรม

- โปรแกรมเข้าได้มากกว่า 100,000 ครั้ง
- ขับมอเตอร์ไฟตรง 2 ชุด 4 ตัว พร้อมไฟแสดงทิศทางการหมุน
- มีลำโพงเบี่ยงซ้ายสำหรับขับเสียง
- ช่องรับสัญญาณแบบดิจิตอล 4 ช่อง
- ช่องรับสัญญาณแบบอนาล็อก 5 ช่อง



อุปกรณ์ในชุด



ZX-01

สวิตช์ตรวจจับการชน
วัตถุแบบสัมผัสหรือใช้
เลือกโหมดการทำงานของ
โปรแกรม



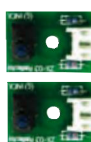
ZX-LED

แผงวงจร LED เพิ่ม
สีสีนในการแสดงผล



ZX-02

แผงวงจรตรวจจับแสง
ใช้สำหรับตรวจจับแสง

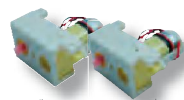


ZX-03

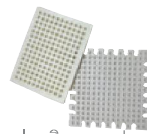
ตรวจจับแสงสะท้อน
อินฟราเรดใช้สร้างหุ่นยนต์
เคลื่อนที่ตามเส้นได้



แผ่นฐานพลาสติกกลม



ชุดเฟืองขับเคลื่อน



แผ่นกริดเอนกประสงค์



ชุดสกรูและนอต



ซีดีรอม ซอฟต์แวร์และโค้ดตัวอย่าง



UCON232S

ตัวแปลง USB เป็นพอร์ตอนุกรม



สายดาวาน์โหลต



ชุดชิ้นต่อพลาสติกเอนกประสงค์



ชุดล้อและยาง

The Arduino compatible

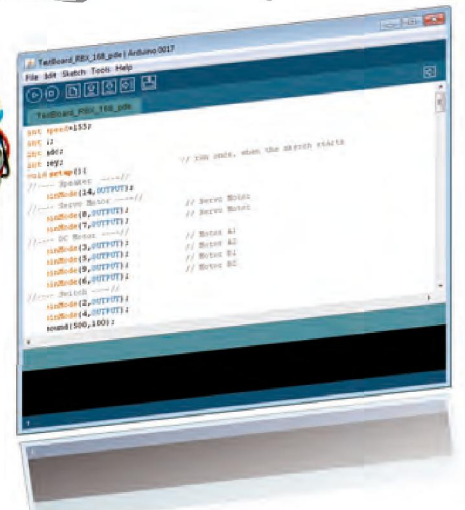
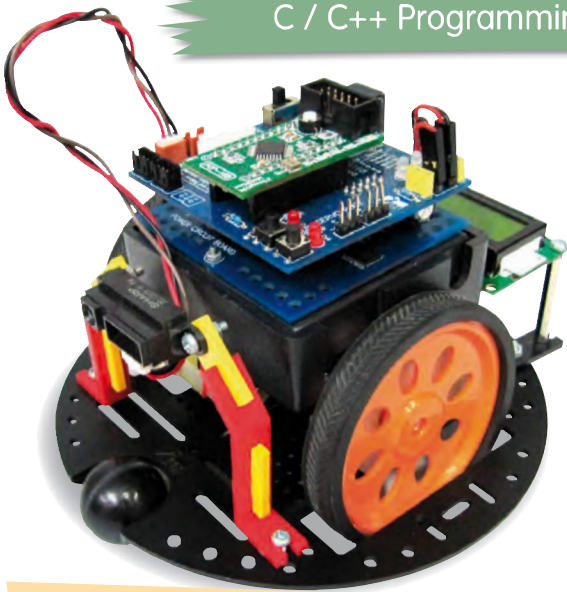
POP-BOT

mobile robot kit

NEW
for 2010

C / C++ Programming

POP-BOT เป็นหุ่นยนต์อัตโนมัติขนาดเล็กที่ควบคุมด้วยไมโครคอนโทรลเลอร์ AVR เบอร์ ATmega168 โดยใช้โมดูล Arduino POP-168 ซึ่งสามารถสร้างขึ้นจากอุปกรณ์และชิ้นส่วนจำนวนมาก แต่รองรับความต้องการในการเรียนรู้ได้อย่างครบถ้วนรอบด้าน ไม่ว่าจะเป็นการควบคุมมอเตอร์ไฟตรงเพื่อขับเคลื่อน หุ่นยนต์ในลักษณะต่างๆ ทางเคลื่อนที่ตรง ทอยครึ่ง หุ่นตัว เลี้ยวซ้ายและขวา การอ่านค่าจากตัวตรวจจับชนิดต่างๆ ทั้งแบบ ดิจิตอลและอะนาล็อกเพื่อนำมาใช้ประกอบการตัดสินใจในการทำงานภายใต้ภาวะเงื่อนไขต่างๆ การติดต่อกับอุปกรณ์แสดงผล อย่างโมดูล LCD



คุณสมบัติของ POP-BOT

- ขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟตรงพร้อมชุดเฟืองขับและล้อกลม
- ควบคุมด้วยไมโครคอนโทรลเลอร์ ATmega168 โดยใช้โมดูล Arduino POP-168 โปรแกรมได้ในตัว
- สามารถติดตั้งแผงวงจรตรวจจับแสงสะท้อนอินฟราเรดเพื่อตรวจจับเส้น, แผงวงจรสวิตช์ตรวจจับการชน, โมดูลวัดระยะทางแบบอินฟราเรดเพื่อวัดระยะทางและหลบหลีกสิ่งกีดขวางแบบไม่สัมผัส, แผงวงจรเชื่อมต่อกับจอยสติคของเครื่องเล่นเกมส์เพื่อควบคุมแบบใช้สาย, แผงวงจรรับแสงอินฟราเรดเพื่อควบคุมจากระยะไกล, โมดูลสื่อสารข้อมูลไร้สายผ่านระบบบลูทูธ
- มีโมดูล LCD 16 ตัวอักษร 2 บรรทัดสำหรับแสดงผลการทำงาน
- ขับ RC เซอร์โวมอเตอร์ได้ 2 ช่อง จึงสามารถติดตั้งไกลเคลื่อนไหวเพิ่มเติมได้
- ใช้ไฟเลี้ยงจากแบตเตอรี่ AA แบบอัลคาไลน์หรือแบบประจุได้ จำนวน 4 ก้อน
- ดาวนโหลดโปรแกรมผ่านทาง USB ของคอมพิวเตอร์

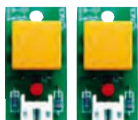
Arduino

สามารถใช้งานร่วมกับโครงการ Arduino ซึ่งเป็นซอฟต์แวร์สำหรับเขียนโปรแกรมด้วยภาษา C ที่มีฟังก์ชันและไลบรารี ภายในให้เรียกใช้งานได้อย่างง่ายดายรวมถึงความสามารถในการดาวนโหลด POP-168 ได้ทันที (ดูรายละเอียดโครงการได้ที่ <http://www.arduino.cc>)

อุปกรณ์ในชุด



GP2D120
วัดระยะทางแบบอินฟราเรด
ช่วยให้หุ่นยนต์มองเห็น
สิ่งกีดขวางล่วงหน้าได้



ZX-01
สวิตช์ตรวจจับการชนวัตถุ
แบบสัมผัสหรือใช้เลือกโหมด
การทำงานของโปรแกรม



ZX-03
ตรวจจับแสงสะท้อน
อินฟราเรด



SLCD
โมดูล LCD ออนุกรม แบบมี
ไฟส่องหลัง



ชุดเฟืองขับมอเตอร์ไฟตรง+
ล้อพลาสติกกลมและยาง
แบบมีดอกกันลื่น



เซอร์โวมอเตอร์รุ่นมาตรฐาน



แผ่นฐานพลาสติกกลมสำหรับติดตั้ง
ชุดเฟืองขับมอเตอร์



สายดาวนโหลด
ผ่านพอร์ต USB



แผ่นเพลตพลาสติกเอนกประสงค์
สร้างสรรคและดัดแปลงได้ตาม
จินตนาการของคุณ



แท่งต่อและชิ้นต่อเอนกประสงค์
ช่วยยึดโครงสร้างและติดตั้งตัว
ตรวจจับ



ชุดสกรูและนอต

#8000363 @ 3,900 บาท