

- 1) Autori nimi – Deniss Šutov
- 2) Kool – Narva Keeltelütseum
- 3) email – deniss.shutov.nkl@gmail.com
- 4) õppeaine – Mehhatroonika ja robotika.
- 5) Õpilastöö nimetus – Cyberarm
- 6) Joonised/illustratsioonid – Vaata alamal
- 7) Kasutatavad maerjalid – Lego, Lego Mindstorm EV3.
- 8) Soovituslik töökäik:
 1. Ehitasin juhtimispuul 4 puuteanduriga (siis ma saan kontrollida nii iga sõrme teine teise sõltumatult, kui ka keerata käelaba.
 2. Ehitasin käelaba keeramiseks mehhanismi.
 3. Ehitasin kinnitus (siis ma võin kasutada kätt ilma vööra abita)
 4. Ehitasin sõrmi
 5. Kirjutasin programmi, käsi kasutamiseks
 6. Ilustasin kätt lisadetailiga
 7. Tegin katsed
 8. Parandasin vigasid
- 9) Probleemiküsimused või ülesanded –
 1. Kirjutada programmi, et iga sõrmi võiks töötada teine teise sõltumata.
 2. Ehitada sõrmi ja käelaba nii, et nad võiksid töötada korralikult ilma seisakuteta
- 10) Kahjuks ei saanud täpselt aru, mida te sooviksite näha selles punktis. Loodan, et see ei mängi suurt rolli. Aga, mis puutub lõimingusee, siis minu projekt on kasulik mehhatroonika ja robotika õppimiseks. Õpilased võivad näha, kuidas kohanevad erinevaid nutikad ja mehhanismid. Veel selline projekt võib aidata progremmeerimiseks õppimiseks. Noored võivad kirjutada erinevad algoritmid mitmesugustel tarkvarade keskkondadel
- 11) Tuli idee ehitada midagi, mis oleks atraktiivne ja kasulik, selles mõttes et inimesev võiksid kasutada seda iga päev. Muidugi, Lego pole kõige parem võimalus seda teostada, vaid tulevikus ma saaksin ehitada midagi sarnane, metalli kasutamisega. See võib muuta inimest tugevaks, siis igaüks saaks kaitsta end või mööblit liikuda jne.
On ka lühike videot, kus ma seda kätt kasutan (1 min.) – <https://youtu.be/7q1lc4ugt-A>











