Wprowadzenie

CZĘŚĆ I • Podstawowe mechanizmy

Przełożenia
Przekładnie złożone
Zmiana kąta obrotu
Wykorzystanie przekładni ślimakowych
Mechanizmy wahadłowe
Ruch posuwisto-zwrotny
Mechanizmy krzywkowe
Ruch przerywany
Przekazywanie momentu obrotowego za pomocą gumek
Przekazywanie momentu obrotowego za pomocą gąsienic
Przekazywanie momentu obrotowego na większą odległość
Mechanizmy mimośrodowe
Mechanizmy przejściowe wykorzystujące kierunek obrotowy
Złącza uniwersalne

CZĘŚĆ II • Pojazdy strona 77

Koła napędowe z silnikiem
Koła napędowe z dwoma silnikami
Kółka nastawne
Pojazdy gąsienicowe
Zawieszenie kołowe
Sterowanie

CZĘŚĆ III • Poruszanie się bez opon strona 109

Maszyny chodzące
Poruszanie się jak gąsienica miernikowca
Poruszanie się poprzez wibracje

CZĘŚĆ IV • Ramiona, skrzydła i inne elementy aparatu ruchu

Machające skrzydła
Chwytające palce
Unoszenie rzeczy
Wystrzeliwanie rzeczy
Drzwi automatyczne
Odgrzebywanie
Wywoływanie powiewu
Kołysanie wahadła
Wykorzystanie dodatków do zmiany ruchu
Zazębianie kół ukośnie
Swobodna zmiana kata obrotu

CZĘŚĆ V • Czujniki strona 205

Pomysły na wykorzystanie czujnika dotyku
Pomysły na wykorzystanie przycisków inteligentnego klocka EV3
Pomysły na wykorzystanie czujnika koloru

Zastosowanie twierdzenia Pitagorasa
Spróbuj zbudować coś przydatnego!