



ตอนที่ 30 หุ่นยนต์นับเลข ตอนที่ 2

รูปแบบภารกิจ

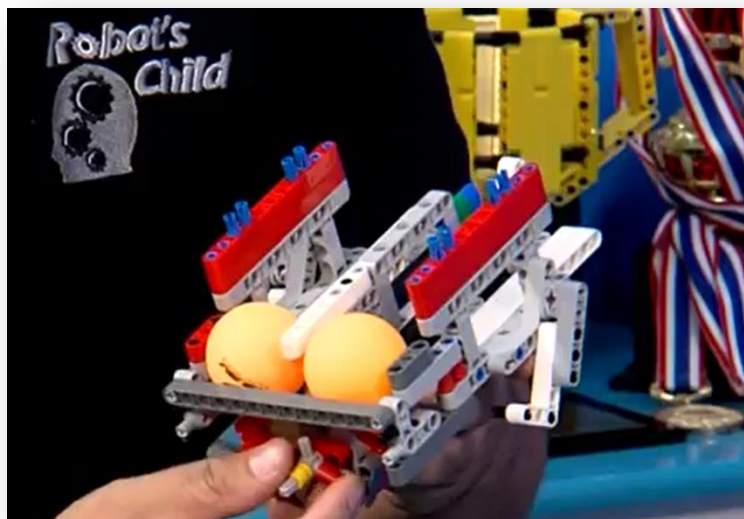
หุ่นยนต์นับเลข (ตอนที่ 2)

คำอธิบาย



ตอนที่ 2 นี้จะเป็นการออกแบบตัวปล่อยลูกปิงปอง ตามจำนวนเลขที่ + มาได้จากตอนที่ 1 นั่นเอง โดยหุ่นยนต์จะต้องเก็บลูกปิงปองให้ได้ทั้งหมด 6 ลูก และสามารถตีลูกปิงปองทิ้งได้ที่ละ 1 ลูก

รูปแบบหุ่นยนต์



จากภาพจะเห็นได้ว่าลูกปิงปองต้องบรรจุลงไปในรางได้โดยไม่หลวมและไม่แน่นจนเกินไป เพราะถ้าหากหลวมจนเกินไปอาจจะทำให้ลูกปิงปองซ้อนกันและตีไม่ออก หรือถ้าแน่นจนเกินไปลูกปิงปองลูกหลังจากจะไม่ไหลลงมายังจุดตีนั่นเอง





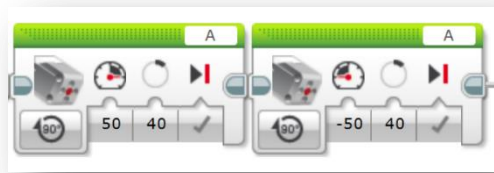
โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน





การทำงานของโปรแกรม

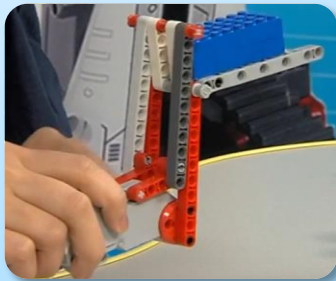
จากภาพจะเห็นได้ว่าโปรแกรม จะเริ่มทำงานจาก Switch ที่เป็น Numeric ซึ่งมีทั้งหมด 6 ตัวด้วยกัน โดยโปรแกรมแต่ละตัวจะตีลูกปิงปองตามตัวเลขที่นับได้ ยกตัวอย่างเช่นในโปรแกรมจะตีตามจำนวนเลขที่ใส่ใน Switch ถ้าใส่เลข 4 ก็ทำงาน 4 ครั้ง โดยทำงานในรูปแบบเดิมซ้ำกันสี่รอบนั่นเอง



จากภาพเป็นการตั้งค่า Motor ในการตี 1 ครั้ง

Tricks & Tips

เทคนิคการยก ตอนที่ 1



รูปแบบหุ่นที่ใช้ Large Motor เชื่อมต่อกับกับตัวคาน เพื่อใช้ในการยก รูปแบบนี้สามารถใช้ติดกับตัวหุ่นที่ต้องการ ให้สามารถยกวัตถุหรือสิ่งของได้ โดยรูปแบบนี้สามารถปรับแต่งเพื่อให้เข้ากับลักษณะหุ่นแต่ละตัวได้

