

ตอนที่ 8 หุ่นยนต์กับ

รูปแบบภารกิจ

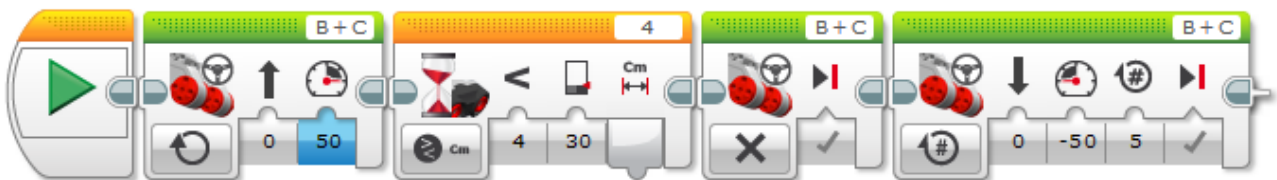
หุ่นยนต์สามารถกระโดดไปข้างหน้าได้ และเมื่อเจอสิ่งกีดขวางจะต้องไม่ชนสิ่งกีดขวางนั้นๆ

คำอธิบาย

จะเป็นการสร้างหุ่นยนต์ขึ้นมาเพื่อจำลองการทำงานของกบ ในลักษณะของการเคลื่อนที่โดยใช้การกระโดดและมี sensor ช่วยในการตรวจจับสิ่งกีดขวางเพื่อไม่ให้หุ่นยนต์ชนนั่นเอง



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



การทำงานของโปรแกรม

ให้ Motor B+C หมุนเดินหน้าไปเรื่อยๆ จนกว่า Ultrasonic Sensor จะวัดค่าได้น้อยกว่า 30 เซนติเมตรแล้วให้หุ่นยนต์หยุดการเคลื่อนที่แล้วก็ให้ Motor B+C หมุนถอยหลังด้วยความเร็ว 50 จำนวน 5 รอบ



Tricks & Tips

การประกอบเฟืองเพื่อเปลี่ยนมุมการหมุน



การทดเฟืองแบบตั้งฉาก เพื่อเปลี่ยนมุมในการหมุน สามารถประกอบขึ้นมาได้หลายรูปแบบ เพื่อให้เข้ากับตัวของหุ่นตามวัตถุประสงค์ที่ประกอบขึ้นมา

