

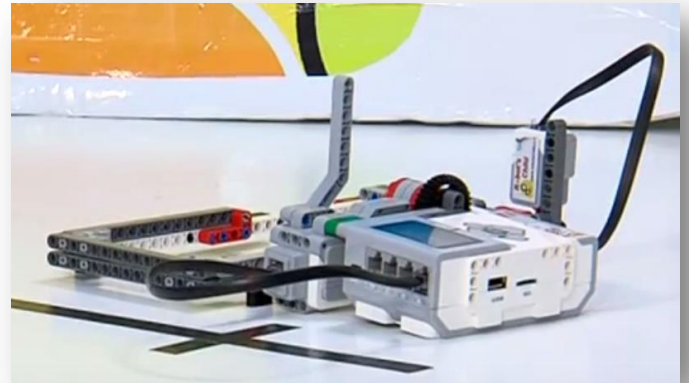
## ตอนที่ 9 หุ่นยนต์ Mouse Trap

### รูปแบบภารกิจ

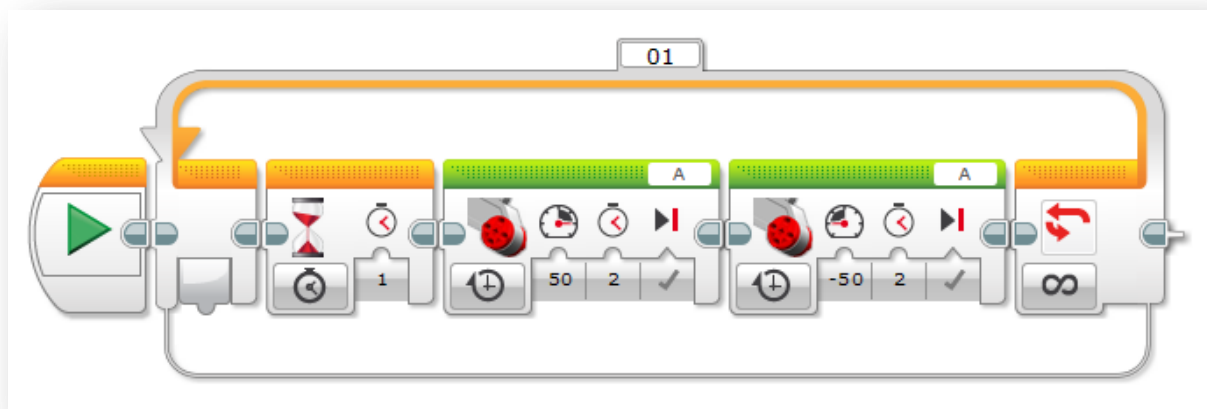
หุ่นยนต์สามารถเตะหรือดีดลูกบอลให้เคลื่อนที่ไปข้างหน้าได้

### คำอธิบาย

จะเป็นการสร้างหุ่นยนต์ขึ้นมาเพื่อจำลองการทำงานของมนุษย์ ใน ลักษณะของการดีหรือการเตะลูกบอล โดยใช้แขน หรือขานั่นเอง



### โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



### การทำงานของโปรแกรม

รอจนกว่าจะกด Touch sensor แล้วให้ Motor A หมุนเดินหน้าไป 2 วินาที แล้วให้ Motor A หมุนถอยหลังไป 2 วินาที และก็ทำงานซ้ำคำสั่งทั้งหมดไปเรื่อยๆ



## Tricks & Tips

### การประกอบเฟืองเพื่อเปลี่ยนมุม Large-Motor



การทดเฟืองแบบตั้งฉาก เพื่อเปลี่ยนมุมในการหมุน โดยการนำมาติดเข้ากับ Large Motor สามารถประกอบขึ้นมาได้หลายรูปแบบ เพื่อให้เข้ากับตัวของหุ่นตามวัตถุประสงค์ที่ประกอบขึ้นมา

