

ตอนที่ 11 Educator1

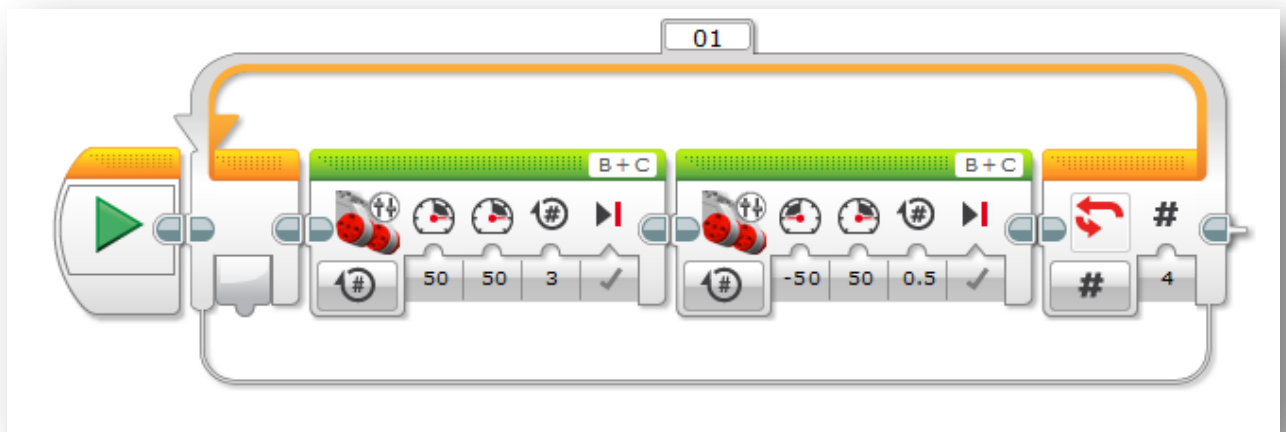
รูปแบบภารกิจ

หุ่นยนต์สามารถสามารถเคลื่อนที่เป็นลักษณะ สี่เหลี่ยมได้

คำอธิบาย

เราจะประกอบหุ่นยนต์ที่เป็นรถขึ้นมาหนึ่งคัน และทำการเขียนคำสั่งให้หุ่นยนต์มีการเคลื่อนที่เป็นลักษณะสี่เหลี่ยม คือ การเดินตรงไป เลี้ยวซ้าย ทำงานซ้ำสองคำสั่งนี้เราก็จะได้การเคลื่อนที่เป็น สี่เหลี่ยม

โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



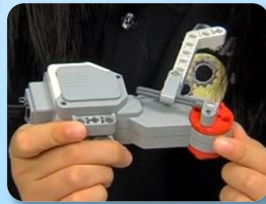
การทำงานของโปรแกรม

หุ่นยนต์จะเดินตรงด้วยความเร็ว 50 จำนวน 3 รอบ แล้วทำการเลี้ยวไปทางซ้ายด้วยความเร็ว 50 จำนวน 0.5 รอบ ทำงานซ้ำทั้งสองคำสั่งนี้ทั้งหมด 4 รอบ



Tricks & Tips

กลไกการแกว่งในรูปแบบต่างๆ ตอนที่ 2



รูปแบบการต่อที่มีกลไกแบบแกว่งโดยการ
ติดเข้ากับ M-Motor และ Large Motor
สามารถนำไปใช้ได้กับตัวหุ่นลักษณะต่างๆ
โดยเลือกใช้หรือดัดแปลงได้ตามรูปแบบหุ่น

