



ตอนที่ 14 หุ่นยนต์มองเห็นได้อย่างไร ตอนที่ 2

รูปแบบภารกิจ

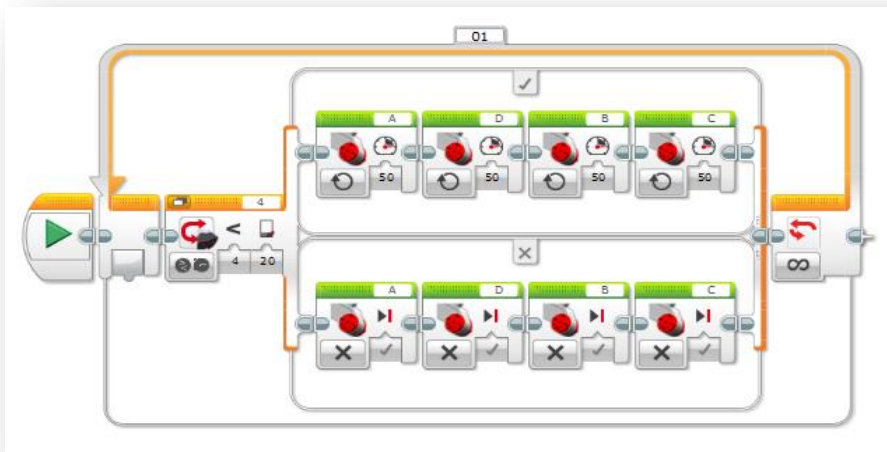
เมื่อหุ่นยนต์มองเห็นสิ่งกีดขวางในระยะที่น้อยกว่า 20 เซนติเมตร ให้มอเตอร์ A+B+C+D หมุนเดินหน้าไปเรื่อยๆ แต่ถ้าวัระยะทางได้มากกว่า 20 เซนติเมตร ให้มอเตอร์ทั้ง 4 หยุดการเคลื่อนที่



คำอธิบาย

เราจะมาทำการทดสอบกันว่าหุ่นยนต์นั้นสามารถมองเห็นได้อย่างไร หุ่นยนต์นั้นสามารถมองเห็นได้ เพราะว่ามี Infrared Sensor คือ Sensor ที่ใช้การส่งแสงที่อยู่ต่ำกว่าสีแดงออกไป และเมื่อแสงไปกระทบกับวัตถุ ก็จะสะท้อนกลับมา Sensor ก็จะคำนวณระยะทางจากการสะท้อนกลับมาของแสงนั้นเอง โดยมีหน่วยที่ใช้ในการวัดสองแบบคือ เซนติเมตร และนิ้ว

โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



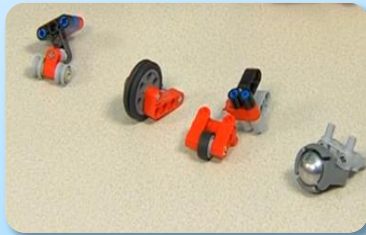
การทำงานของโปรแกรม

ถ้าหุ่นยนต์วัระยะทางได้น้อยกว่า 20 เซนติเมตร แล้วจึงให้ มอเตอร์ A+B+C+D หมุนเดินหน้าไปเรื่อยๆ ด้วยความเร็ว 50 แต่ถ้าวัระยะทางมากกว่า 20 เซนติเมตร ให้มอเตอร์ทั้ง 4 นั้นหยุดการทำงาน และก็ทำงานคำสั่งนี้ไปเรื่อยๆ



Tricks & Tips

เทคนิคการทำล้อที่ฟรี



รูปแบบการทำล้อหลัง มีหลายแบบทั้งแบบ
ลูกเหล็ก แกนล้อเล็ก ล้อแบบแบน แต่ละ
แบบสามารถนำไปดัดแปลงประยุกต์ใช้ให้
เข้ากับหุ่นที่ออกแบบขึ้นมาได้ตามความ
เหมาะสม

