

ตอนที่ 15 หุ่นยนต์มองเห็นได้อย่างไร ตอนที่ 2

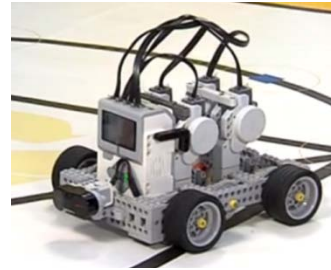
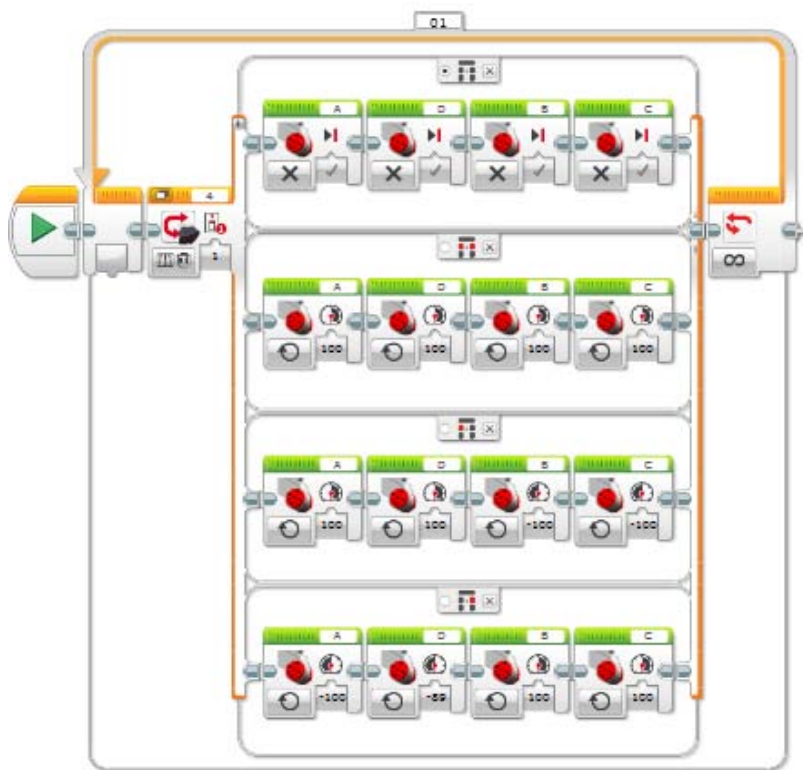
รูปแบบภารกิจ

เขียนคำสั่งให้หุ่นยนต์สามารถควบคุมได้โดยการใช้รีโมทคอนโทรล ให้สามารถ เดินหน้า ถอยหลัง เลี้ยวซ้าย เลี้ยวขวาได้

คำอธิบาย

เราจะมาทำการเขียนคำสั่งให้หุ่นยนต์สามารถควบคุมได้โดยการใช้ รีโมทคอนโทรล คือถ้าเราไม่กดปุ่มใดๆ บนรีโมท ให้หุ่นยนต์ หยุดอยู่เฉยๆ แต่ถ้าเรากดปุ่มด้านบนทั้งสองอัน ให้ หุ่นยนต์เดินหน้า แต่ถ้าเรากดปุ่ม ด้านล่างทั้งสองอัน ให้หุ่นยนต์ถอยหลัง แต่ถ้ากดปุ่มบนซ้ายให้หุ่นยนต์เลี้ยวไปทางด้านซ้าย แต่ถ้ากดปุ่มบน ขวา ให้หุ่นยนต์เลี้ยวไปทางด้านขวานั้นเอง

โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน





การทำงานของโปรแกรม

ถ้าเราไม่กดปุ่มใดๆบนรีโมท ให้หุ่นยนต์ หยุดอยู่เฉยๆ แต่ถ้าเรากดปุ่มด้านบนทั้งสองอัน ให้ หุ่นยนต์ เดินหน้า แต่ถ้าเรากดปุ่มด้านล่างทั้งสองอัน ให้หุ่นยนต์ถอยหลัง แต่ถ้ากดปุ่มบนซ้ายให้หุ่นยนต์เลี้ยวไปทางด้านซ้าย แต่ถ้ากดปุ่มบนขวา ให้หุ่นยนต์เลี้ยวไปทางด้านขวานั้นเอง และก็ทำงานซ้ำคำสั่งทั้งหมดไปเรื่อยๆ นั้นเอง

Tricks & Tips

เทคนิคหุ่นยนต์เดิน ตอนที่ 1



เป็นรูปแบบการเดินของหุ่นยนต์อีกแบบหนึ่งซึ่งใช้ Large Motor เพียงตัวเดียวในการประกอบ และมีการใช้ล้ออันเล็กๆติดที่ตัวขาเพื่อเป็นการยึดเกาะที่พื้น โดยรูปแบบนี้สามารถนำไปปรับประยุกต์ให้เข้ากับรูปแบบหุ่นแต่ละตัวได้ตามความเหมาะสม

