ตอนที่ 21 ใช้ Bluetooth ควบคุมหุ่นยนต์ ตอนที่ 2

รูปแบบภารกิจ

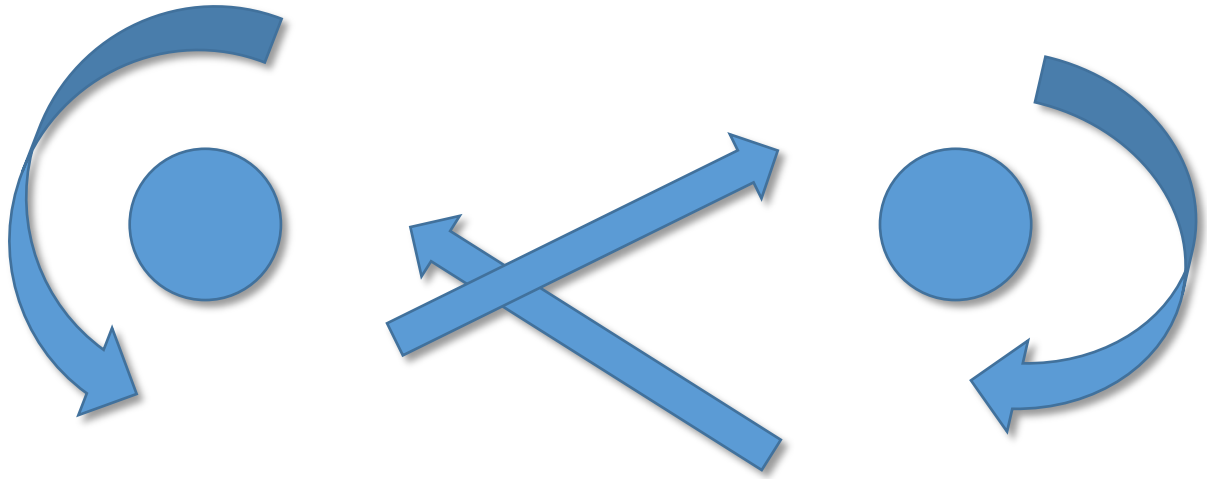
การใช้ Bluetooth ควบคุมหุ่นยนต์ตอนที่ 2

คำอธิบาย

การสั่งงานหุ่นยนต์ผ่านเครื่อง EV3 อีกเครื่อง

โดยการใช้ระบบ Bluetooth connection

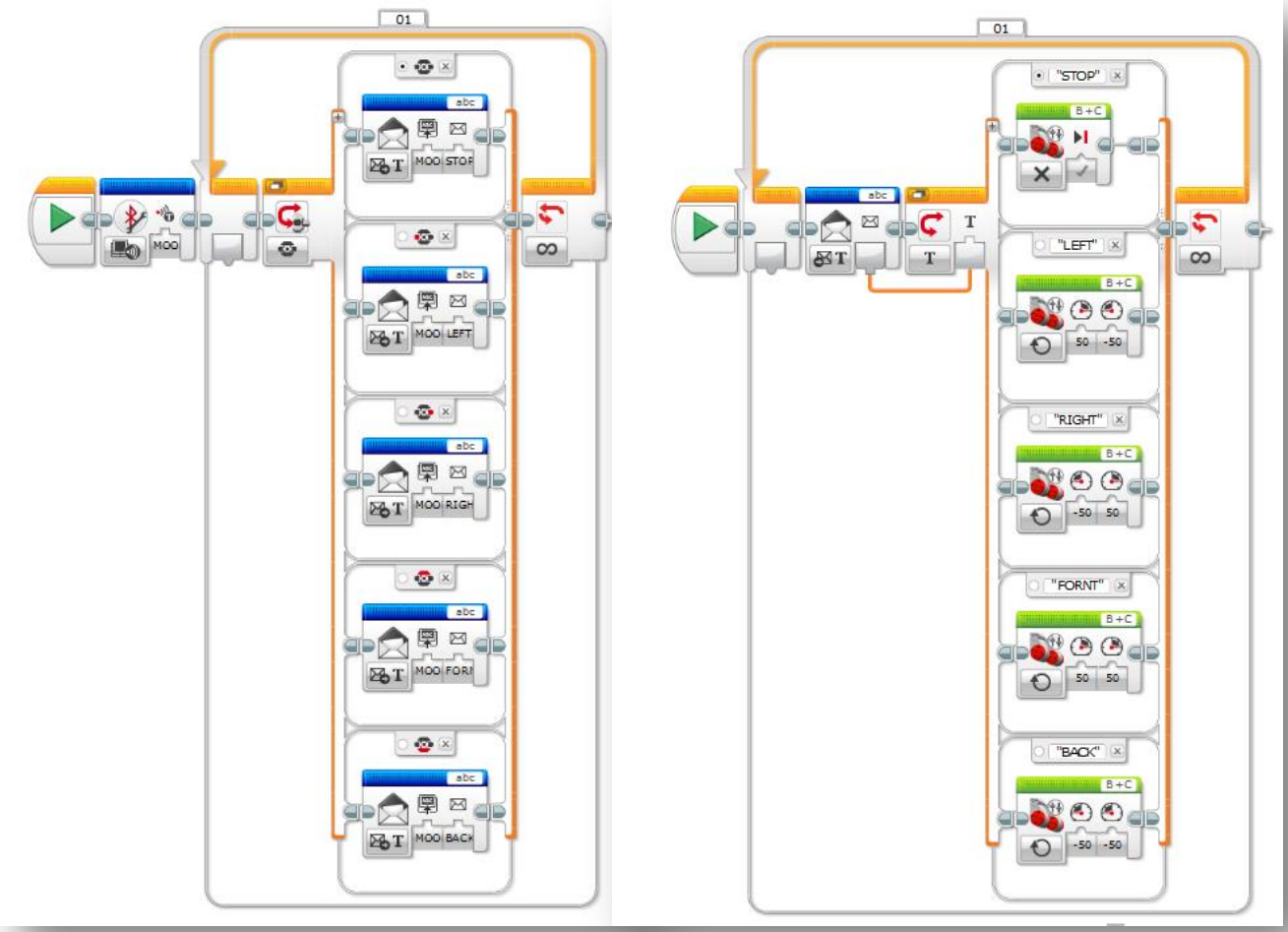
รูปแบบสนาม



จากภาพสนามหุ่นยนต์จะต้องเดินวนรอบจุดวงกลม เป็นลักษณะ เลข 8 โดยห้ามชนตำแหน่งวงกลม (ขวดน้ำ) เพื่อทำภารกิจให้สำเร็จ

โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน

ตัวส่ง **ตัวรับ**



การทำงานของโปรแกรม

ในการใช้งานโปรแกรม Bluetooth connection จะต้องใช้เครื่อง EV3 หรือ เครื่อง Controller 2 เครื่องในการรับและส่งข้อมูลกัน โดยตัวส่งจะเป็นตัว สั่งการให้ตัวรับทำงาน

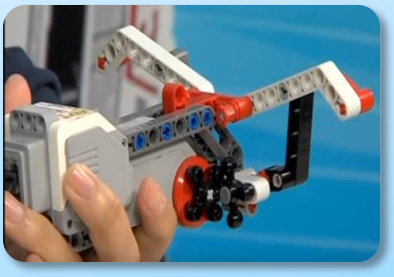
จากภาพโปรแกรม

ตัวส่ง ทำหน้าที่ไหนการส่งข้อความ ในลักษณะ Text เป็นตัวอีกษรเพื่อส่งคำสั่งออกไปให้ตัวรับ

ตัวรับ ทำหน้าที่รับคำสั่งจากตัวส่งผ่านระบบ Bluetooth connection ที่ได้เชื่อมต่อกันไว้เพื่อนำข้อความที่ได้มาประมวลระบุใน Switch ที่ตั้งค่าไว้หากข้อความตรงกับ Switch ตัวไหนหุ่นยนต์ก็จะทำงานตามคำสั่งนั้นๆ แต่ถ้าหากไม่มีที่ระบุในเงื่อนไขหุ่นยนต์ก็จะทำงานที่ Default case นั่นเอง

Tricks & Tips

กลไกการกระพือปีก ตอนที่ 2



หุ่นยนต์ที่มีรูปแบบกลไกลักษณะเหมือนกับการกระพือปีก รูปแบบนี้ เป็นการใช้มอเตอร์เดี่ยว โดยมีการทดเฟืองแบบตั้งฉากเข้ามาด้วย รูปแบบนี้สามารถปรับเปลี่ยนให้เข้ากับตัวหุ่นที่แต่ละคนออกแบบขึ้นมาได้