

ตอนที่ 23 หุ่นยนต์เคลื่อนย้ายสิ่งของ

รูปแบบภารกิจ

หุ่นยนต์เคลื่อนย้ายสิ่งของ

คำอธิบาย

การเคลื่อนย้ายสิ่งของ โดยใช้ลูกบาศก์เป็นสิ่งของที่กำหนดในการทำภารกิจ

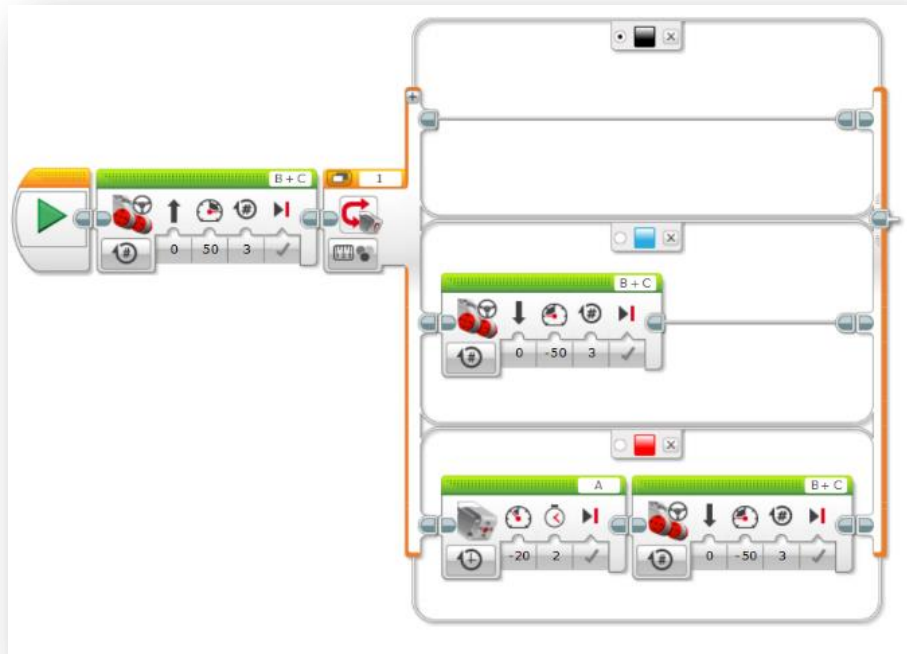
โดยกำหนดให้ลูกบาศก์สีแดง เป็นวัตถุอันตรายที่หุ่นยนต์จะต้องเก็บ แต่สีน้ำเงินเป็นวัตถุปลอดภัย ห้ามหุ่นยนต์เก็บ ซึ่งจะใช้ Color sensor ในการตรวจสอบวัตถุ



รูปแบบสนามในการทดลอง



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



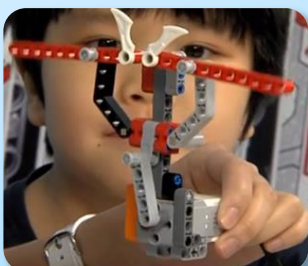
การทำงานของโปรแกรม

หุ่นยนต์จะเดินไปด้านหน้า 3 Rotation เพื่อไปยังจุดที่มีลูกบาศก์วางอยู่ ซึ่งถ้าระยะไกลออกไปก็สามารถปรับแต่งจำนวน Rotation ให้เหมาะสมกับการทำงานได้

จากนั้นเมื่อได้ตำแหน่งที่สามารถใช้ Color sensor อ่านค่าสีได้แล้วก็จะใช้โปรแกรม Switch ในการทำงาน โดยใน Switch จะมีสีน้ำเงินกับสีแดง และสีดำ สีดำในโปรแกรมจะเป็น Default case คือไม่ทำงานใดๆ ทั้งสิ้น สีน้ำเงิน หุ่นยนต์จะถอยหลัง 3 Rotation และ สีแดง หุ่นยนต์จะใช้ M-Motor เก็บวัตถุ แล้วถอยหลัง 3 Rotation กลับไปยังจุดเริ่มต้น

Tricks & Tips

กลไกการกระพือปีกตอนที่ 4



รูปแบบหุ่นที่มีกลไกเหมือนกับการกระพือปีก โดยรูปแบบนี้จะใช้ตัว M Motor เป็นตัวประกอบโดยใช้การเชื่อมต่อกับตัวคาน เมื่อมอเตอร์หมุนขึ้น ตัวปีกก็จะยกขึ้น เมื่อมอเตอร์หมุนลง ตัวปีกก็จะขกลง รูปแบบนี้แต่ละคนสามารถปรับได้หลากหลาย ตามลักษณะของหุ่นที่ออกแบบขึ้นมา

