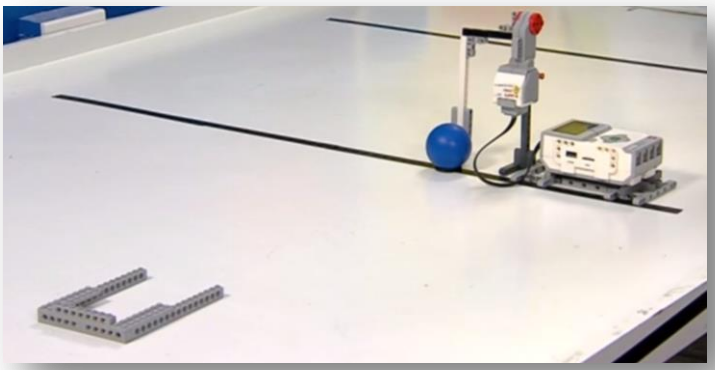


ตอนที่ 25 robot Mini-Golf

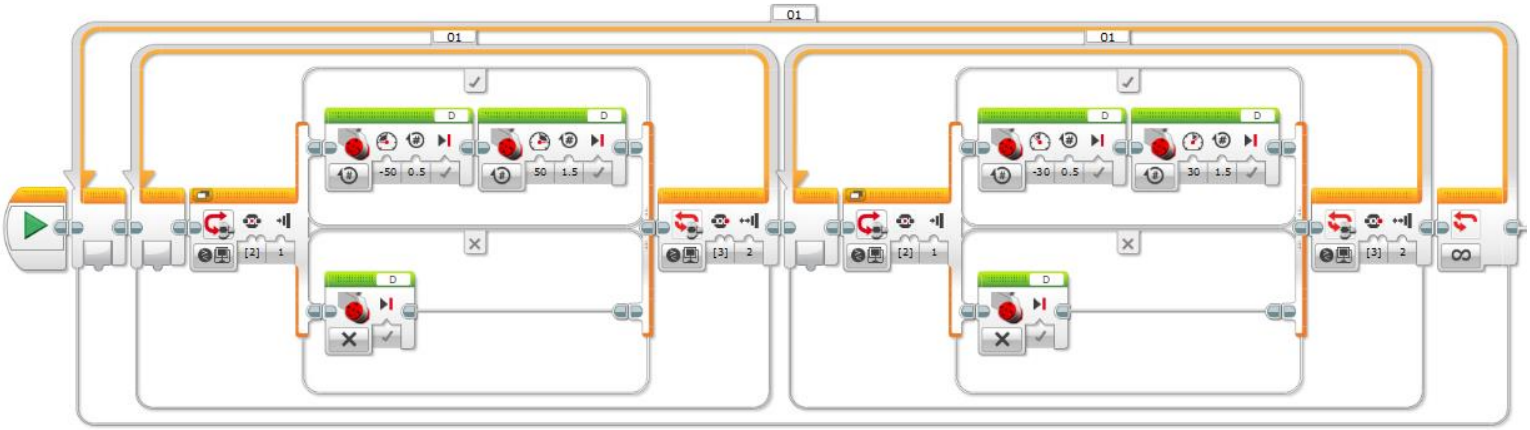
รูปแบบภารกิจ

สร้างหุ่นยนต์ที่สามารถตีกอล์ฟได้สองลักษณะ คือ การตีแบบ เบาๆ และการตีแบบ แรงๆ และเราต้องสามารถเลือกได้ด้วยว่าจะตีแบบ เบาๆ หรือ แบบ แรงๆ

คำอธิบาย

เราจะเขียนคำสั่งให้มีการตีสองแบบคือ แบบเบาๆ และแบบแรงๆ และเราสามารถเลือกได้ว่าจะตีแบบใดก่อน หรือหลัง

โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน

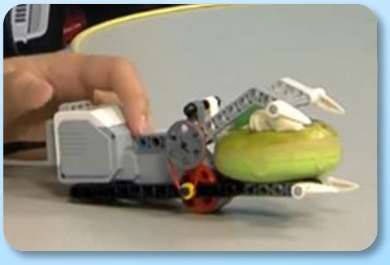


การทำงานของโปรแกรม

ถ้าเรากดปุ่ม Brick Buttons-Center จะทำให้ Motor D หมุนถอยหลังไปด้วยความเร็ว 50 จำนวน 0.5 รอบ แล้วหมุนเดินหน้าไปด้วยความเร็ว 50 จำนวน 1.5 รอบแต่ถ้าไม่มีการกดปุ่ม Brick Buttons-Center หุ่นยนต์ก็จะหยุดอยู่นิ่งๆ หุ่นยนต์จะทำงานซ้ำไปเรื่อยๆจนกว่าจะมีการกดปุ่ม Brick Buttons-Right จึงจะออกจาก Loop การตีแบบ แรงๆ เพื่อไปทำงานใน Loop การตีแบบเบาๆนั่นเอง หุ่นยนต์ก็จะทำงานซ้ำสอง Loop นี้ไปเรื่อยๆนั่นเอง

Tricks & Tips

กลไกลการหนีบจับ ตอนที่1



รูปแบบหุ่นที่มีกลไกการทำงานสามารถหนีบหรือจับวัตถุได้ รูปแบบนี้ใช้ Large Motor เป็นส่วนประกอบหลัก ใช้หนังยางเชื่อมต่อกับแกนล้อแบบแบนติดกับคานตัวงอ โดยรูปแบบการต่อนี้ สามารถปรับแต่งเพื่อให้เข้ากับแบบหุ่นและการทำงานของหุ่นแต่ละตัวได้