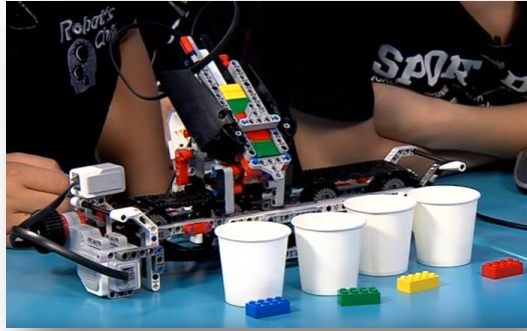


## ตอนที่ 28 หุ่นยนต์คัดแยกสี

รูปแบบภารกิจ

หุ่นยนต์คัดแยกสี

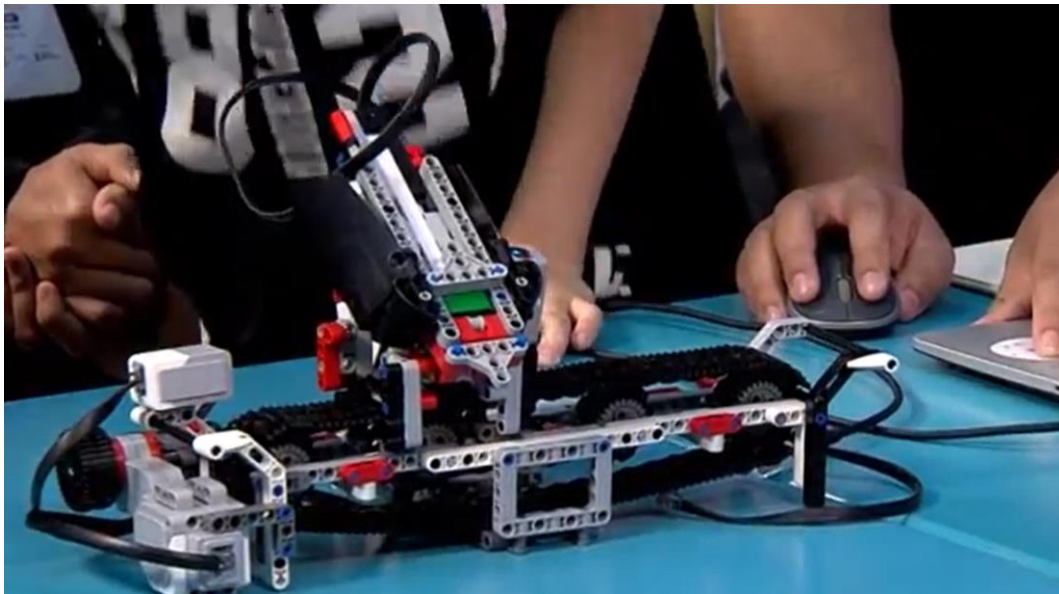
คำอธิบาย



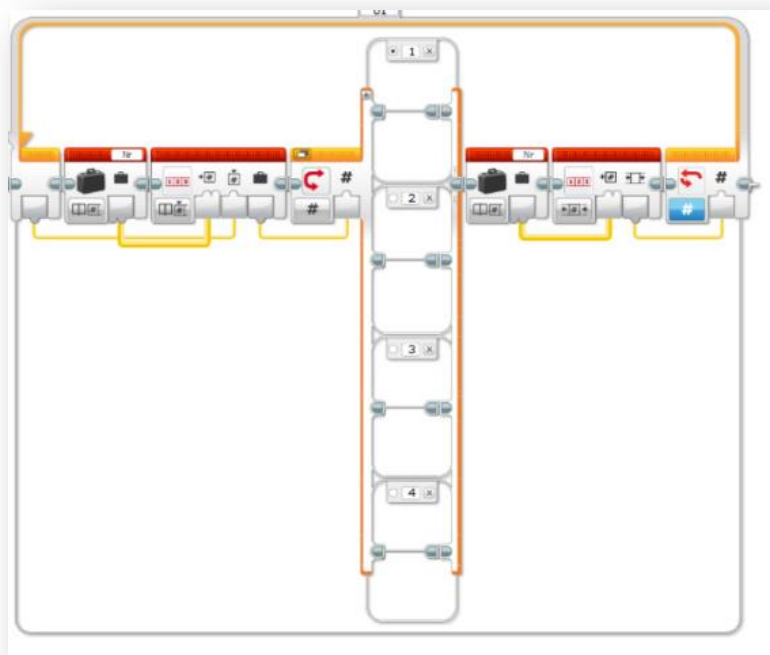
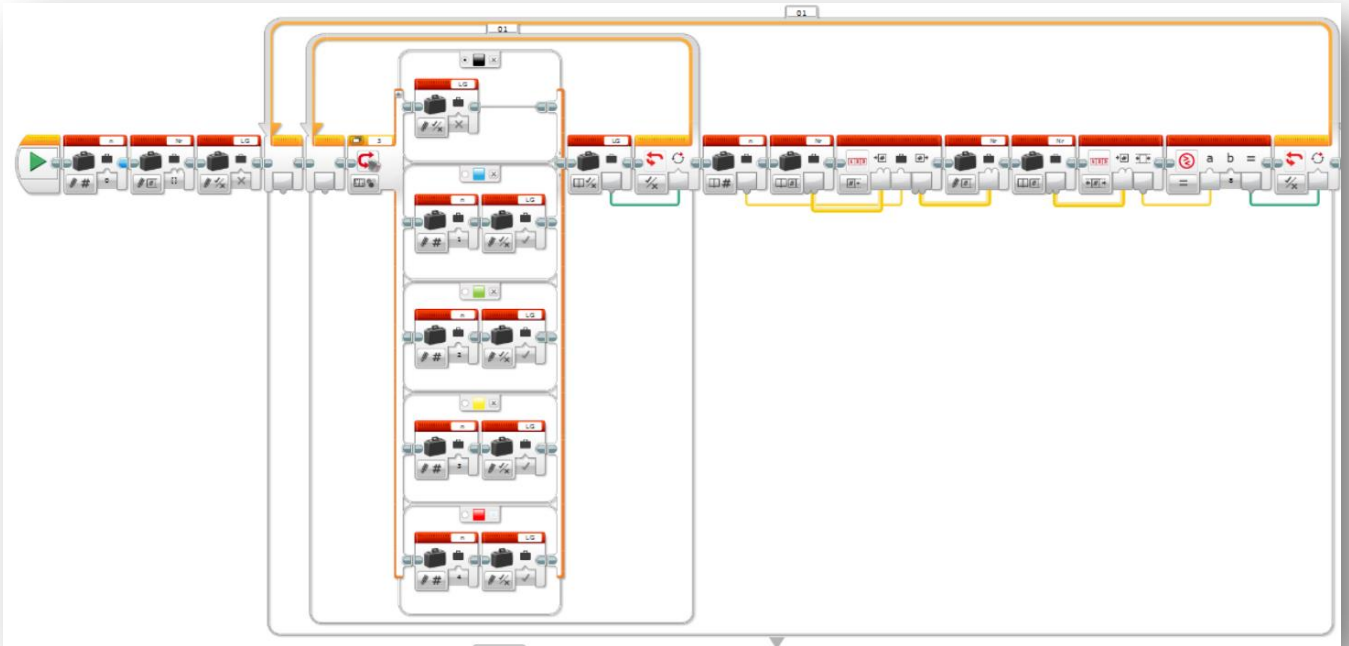
เป็นการคัดแยกชิ้นส่วนตัวคานเบอร์ 3 ซึ่งมีหลายชิ้นและมีสีแตกต่างกันไป (น้ำเงิน เขียว เหลือง แดง) ซึ่งหุ่นยนต์จะต้องคัดแยกสีต่างๆ ไปตามจุดที่แตกต่างกันทั้งหมด 4 จุด

โดยตั้งค่าการเก็บข้อมูลสีในลักษณะ Numeric Array เพื่อนำข้อมูลตัวเลขที่เป็นชุดมาออกค่านั่นเอง

รูปแบบหุ่นยนต์ในการทดลอง



## โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



## การทำงานของโปรแกรม

จากภาพด้านบนเป็นการบันทึกข้อมูล ผ่านตัวแปรต่างๆ โดยการบันทึกค่า Numeric เป็นสี น้ำเงิน1 เขียว2 เหลือง3 แดง4 จากนั้นหุ่นยนต์จะได้ค่าที่ต้องการ แต่ต้องเก็บข้อมูลเป็นชุดดังนั้นข้อมูลจะถูกบันทึกเข้าไปที่ Numeric Array เมื่อได้ข้อมูลครบตามจำนวนที่ต้องการ ดูได้จากการออกค่าของ Length ที่เปรียบเทียบโดย Compare ในที่นี้=8 เมื่อสแกนสีครบ 8 ชุดหุ่นยนต์จะเริ่มทำงาน โปรแกรมด้านล่าง คือการออกค่านั้นเอง จะเห็นได้ว่าใน Switch เป็นเลข 1-4 ซึ่งความหมายคือสีทั้งสี่ที่นำมาทำภารกิจนั่นเอง ดังนั้น ความกว้างของ โปรแกรมมีทั้งหมด 8ชุด หุ่นยนต์ก็จะทำงานทั้งหมด 8 ครั้งโดยในแต่ละครั้งจะนำสีที่อยู่บนรางไปแยกไว้ตามพื้นที่ที่กำหนดนั่นเอง นักเรียนสามารถดูรายละเอียดในการตั้งค่า Motor ได้ในรายการเมืองหุ่นยนต์

## Tricks & Tips

### กลไกการหนีจับ ตอนที่ 4



รูปแบบหุ่นที่มีกลไกการหนีจับของ โดยใช้ตัว M Motor เป็นตัวประกอบเชื่อมต่อการทอดเพื่อง  
รูปแบบการประกอบ สามารถปรับแต่งให้ต่าง  
ออกไปได้ตามลักษณะของตัวหุ่นแต่ละตัว

