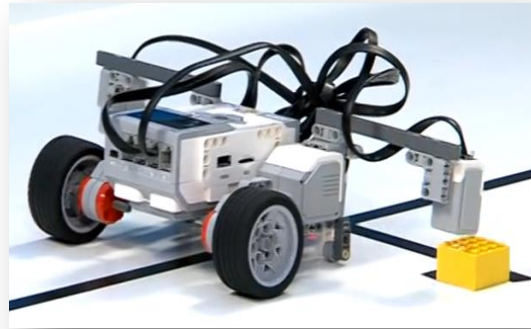


ตอนที่ 29 หุ่นยนต์นับเลข ตอนที่ 1

รูปแบบภารกิจ

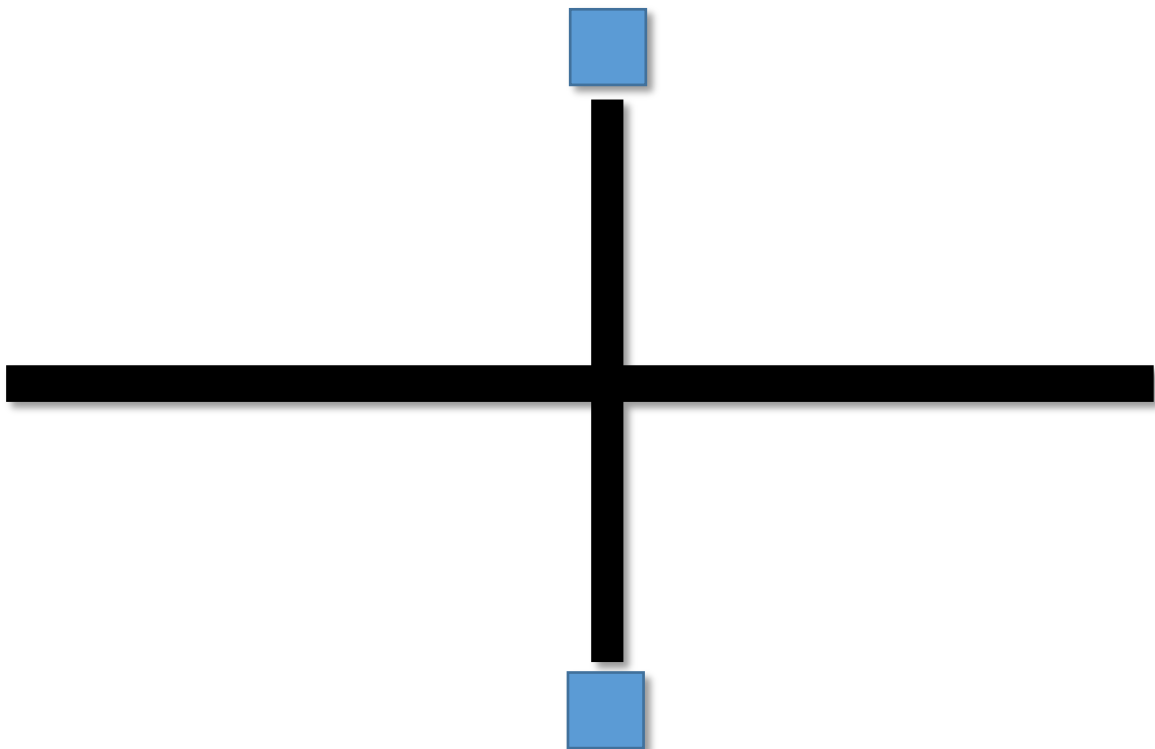
หุ่นยนต์นับเลข (ตอนที่ 1)

คำอธิบาย



หุ่นยนต์นับเลขเป็นหุ่นยนต์ที่ทำการกิจต่อเนื่อง ซึ่งในตอนที่ 1 นี้เป็นการเดินตามเส้น เมื่อเจอเส้นตัดหุ่นยนต์จะหยุด และใช้ Color sensor ทั้งสองตัวที่อยู่ข้างเครื่องยิงลงไปบนพื้นเพื่อนับเลขจากสีของลูกบาศก์

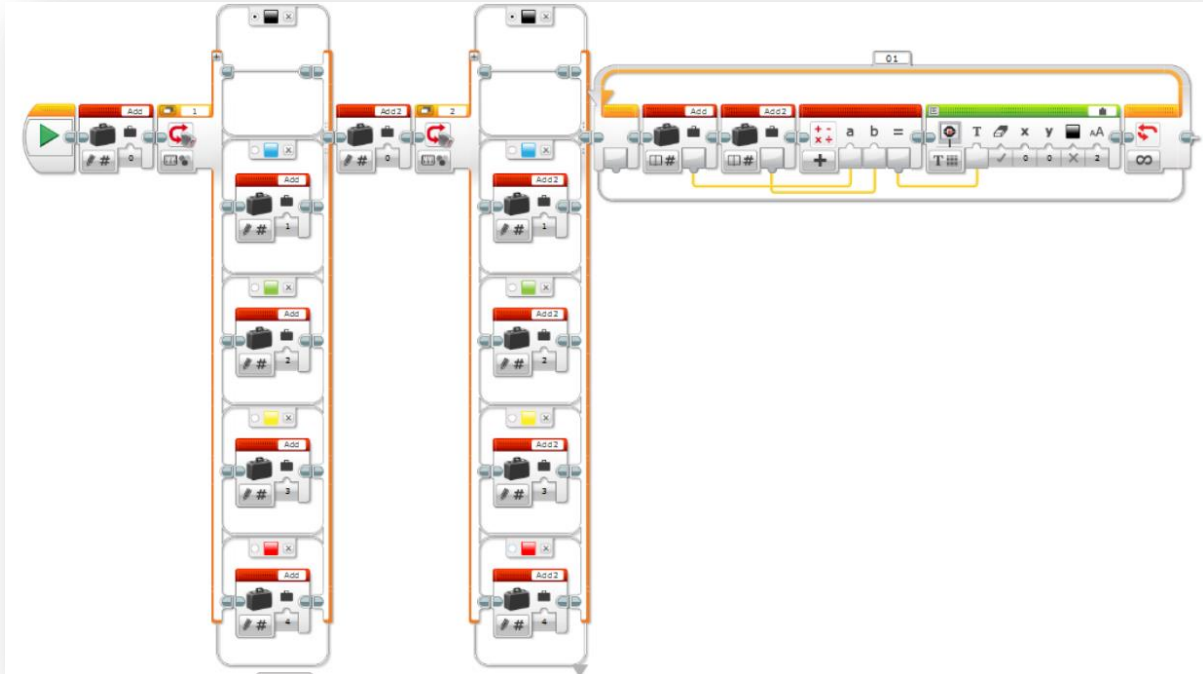
รูปแบบสนามในการทดลอง



หุ่นยนต์จะเริ่มเดินจากฝั่งซ้ายเพื่อเดินตามเส้น จนกว่าจะเจอเส้นตัด เมื่อเจอเส้นตัดหุ่นยนต์จะต้องใช้ Color sensor ที่ติดไว้ทั้งสองข้างเก็บค่าสีของลูกบาศก์มาเพื่อออกผลนั่นเอง



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



การทำงานของโปรแกรม

จากภาพ โปรแกรมจะทำงานก็ต่อเมื่อหุ่นยนต์เดินตามเส้นแล้วเจอเส้นตัดแล้ว โดยการบันทึกตัวเลขเป็น Numeric มีทั้งหมด 2 ตัวแปร คือตัวแปรที่ 1 และ 2 หลังจากนั้น โปรแกรมจะทำการนำข้อมูลของตัวแปรที่ 1 และ 2 มาคำนวณเพื่อออกค่าเป็นตัวเลข ที่นับได้จากสีของลูกบาศก์ โดยกำหนดให้ น้ำเงิน=1 เขียว=2 เหลือง=3 แดง=4 และ ไขว้ผลที่หน้าจอ

น้องๆสามารถดูรูปแบบโปรแกรมเดินตามเส้นในรายการเมืองหุ่นยนต์ตอน หุ่นยนต์นับเลขตอนที่1 อย่าลืมติดตามชมนะครับ

Tricks & Tips

กลไกการหยิบจับ ตอนที่ 5



รูปแบบหุ่นที่มีกลไกการหยิบจับสิ่งของได้ โดยรูปแบบนี้จะใช้ตัว M Motor เป็นตัวประกอบโดยเชื่อมต่อกับตัวเฟือง ใช้การทดเฟืองในการทำงาน เหมาะกับการตั้งค่าการทำงานของ Power แบบช้าๆ รูปแบบนี้สามารถนำไปปรับแก้ไขให้เข้ากับตัวหุ่นแบบต่างๆ ได้ ตามความเหมาะสม

