

## ตอนที่ 37 หุ่นยนต์เดินรักษาระยะห่าง

### รูปแบบภารกิจ

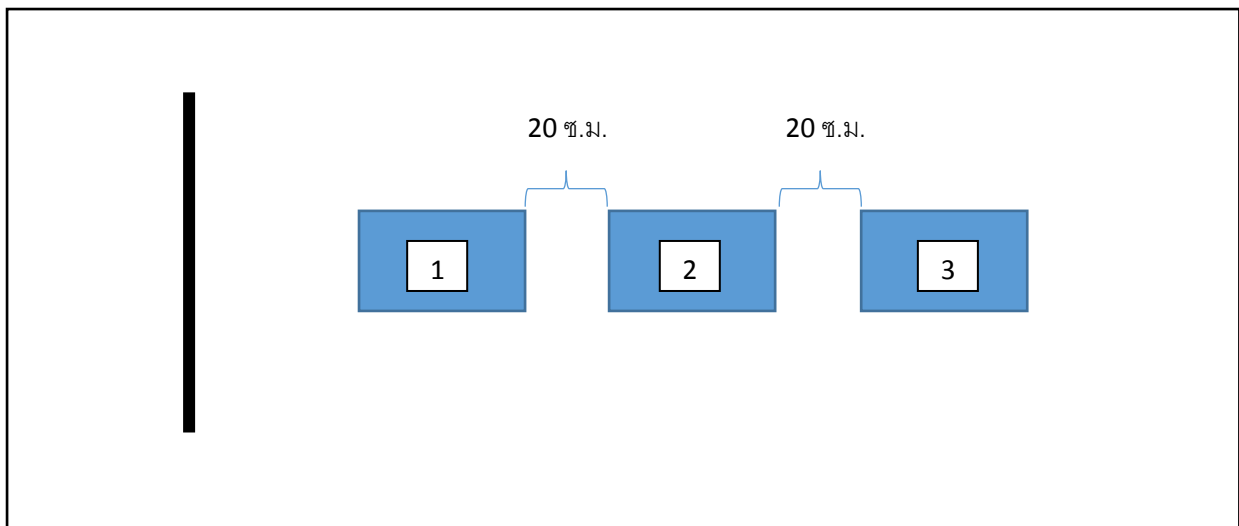
นำหุ่นยนต์หลายๆตัวมาวางเรียงกันเป็นแถวตอนลึกและให้เคลื่อนที่ไปในทิศทางเดียวกันแต่มีข้อแม้ว่าต้องรักษาระยะห่างไว้ด้วย



### คำอธิบาย

ให้หุ่นยนต์ตัวที่ 1 เดินตรงไปเรื่อยๆจนกว่าจะเจอเส้นสีดำแล้วจึงหยุดเดิน ส่วนหุ่นยนต์ตัวที่ 2 และ 3 ให้เคลื่อนที่ไปข้างหน้าเช่นกันแต่ต้องรักษาระยะห่างเอาไว้โดยกำหนดเงื่อนไขไว้ว่า ถ้าวัระยะทางได้อยู่ในช่วงที่เรากำหนด ให้หุ่นยนต์เดินตรงไปเรื่อยแต่ถ้าวัระยะทางได้มากกว่าหรือน้อยกว่าช่วงที่เรากำหนดนั้นให้หยุดเดิน

### รูปแบบสนามในการทดลอง

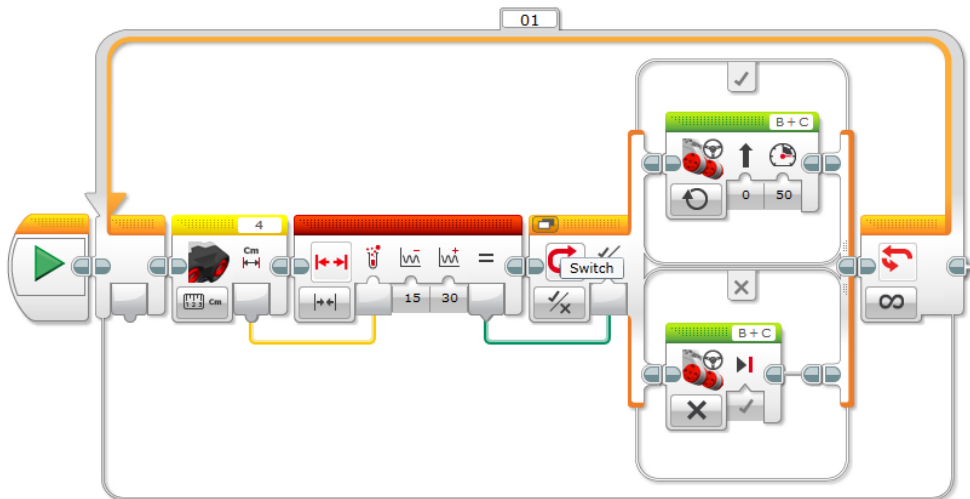


## โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน

### หุ่นยนต์ตัวที่ 1



### หุ่นยนต์ตัวที่ 2 และ 3



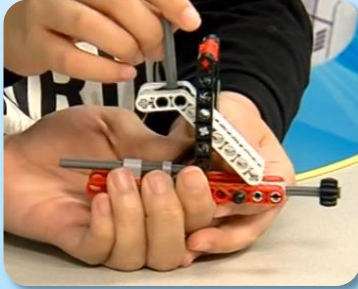
## การทำงานของโปรแกรม

ให้หุ่นยนต์ตัวที่ 1 เดินหน้าไปเรื่อยๆจนกว่าจะเจอเส้นสีดำและคอยหยุดการเคลื่อนที่ ส่วนหุ่นยนต์ตัวที่ 2 และ 3 ให้ทำการวัดระยะทางก่อนว่าอยู่ในช่วงที่เรากำหนดไว้หรือไม่ ถ้าอยู่ในช่วงให้เดินหน้าไปเรื่อยๆ แต่ถ้าไม่อยู่ในช่วง ให้หุ่นยนต์หยุดการเคลื่อนที่



## Tricks & Tips

### กลไกการยิงแทงลูกบอล ตอนที่ 5



รูปแบบหุ่นที่มีกลไกการยิงแทงลูกบอลที่มีลักษณะคล้ายกับหน้าไม้ รูปแบบนี้ ไม่มีมอเตอร์เป็นส่วนประกอบ ใช้ตัวเพลาติดกับหนังยางเป็นตัวยิงลูกบอล โดยสามารถปรับเปลี่ยนรูปแบบได้ ตามลักษณะของหุ่นแบบต่างๆ

