

เตรียมตัวก่อนเข้าชั้นเรียน



# ตอนที่ 39 การทำงานของ My Block Builder ตอนที่ 1

#### รูปแบบภารกิจ

ทำการรวมคำสั่งการเลี้ยวของหุ่นยนต์ที่ใช้ Gyro Sensor ที่มี 3 Biock ให้กลาย เป็น 1 Block

#### คำอธิบาย



เราจะเขียนกำสั่งให้หุ่นยนต์นั้นเดินตรงไป 2 รอบและเลี้ยวไปทางด้านขวา 90 องศา โดยใช้ Gyro Sensor มาช่วยในการวัดองศาเราจะทำงานซ้ำทั้งหมด 2 รอบ เนื่องจากการเลี้ยวโดยใช้ Gyro Sensor จะมี กำสั่งทั้งหมด 3 Block เราจึงใช้ My Block มาช่วยในการรวมกำสั่ง เราจะทำงานซ้ำทั้งหมด 2 รอบ



### โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



#### การทำงานของโปรแกรม

หุ่นยนต์นั้นเดินตรงไป 2 รอบและเลี้ยวไปทางด้านขวา 90 องศา ทำงานซ้ำทั้งหมด 2 รอบ







#### การสร้าง My Block Builder

ขั้นที่ 1 เลือกคำสั่งที่เราต้องการจะรวมเป็น My Block



ขั้นที่ 2 เลือกคำสั่ง Tools และเลือก My Block Builder



**ขั้นที่ 3** ตั้งชื่อ My Block และเลือกสัญลักษณ์ตามที่ต้องการ

ſ	My Block Builder
•	
	Click the button to add or edit parameters. 🕂
	Name: My Block Name My Block Name Required.
l	My Block Icons
	9 9 9 6 7 8 8 9 9 9 7 5 9
	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
	[Finish] Cancel
0	





เตรียมตัวก่อนเข้าชั้นเรียน



เราก็จะได้ My Block ตามที่เราต้องการ



## <u>Tricks & Tips</u>

## กลไกการเปิดประตูอัตโนมัติ 2



รูปแบบหุ่นที่มีการทำงานคล้ายกับการเปิด ปิดประตูแบบเลื่อนสไลด์ ใช้การขับเคลื่อน ของ Large Motor เชื่อมต่อกับเพลา แกน ล้อแบบแบนและหนังยาง ทำให้เกิดกลไก ลักษณะแบบนี้ขึ้น ซึ่งรูปแบบนี้สามารถ ปรับแก้ไขให้เข้ากับตัวหุ่นที่ประกอบขึ้นได้

