

ตอนที่ 46 หุ่นยนต์ WRO 2016 ตอนที่ 5

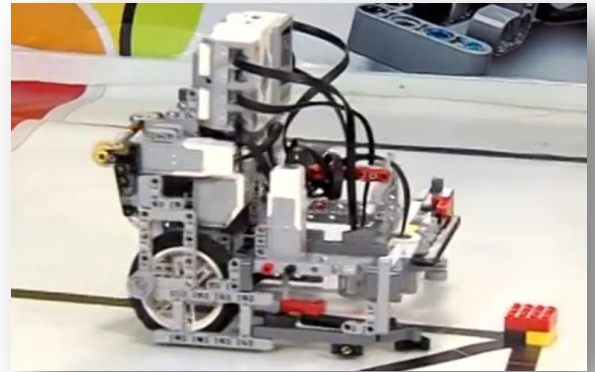
รูปแบบภารกิจ

หลังจาก ให้หุ่นยนต์นำถังขยะสีแดงไปเก็บยังพื้นที่สีเหลือง
แล้ว ในวันนี้เราจะนำหุ่นยนต์ไปยังพื้นที่สีแดง(โรงเรียน)

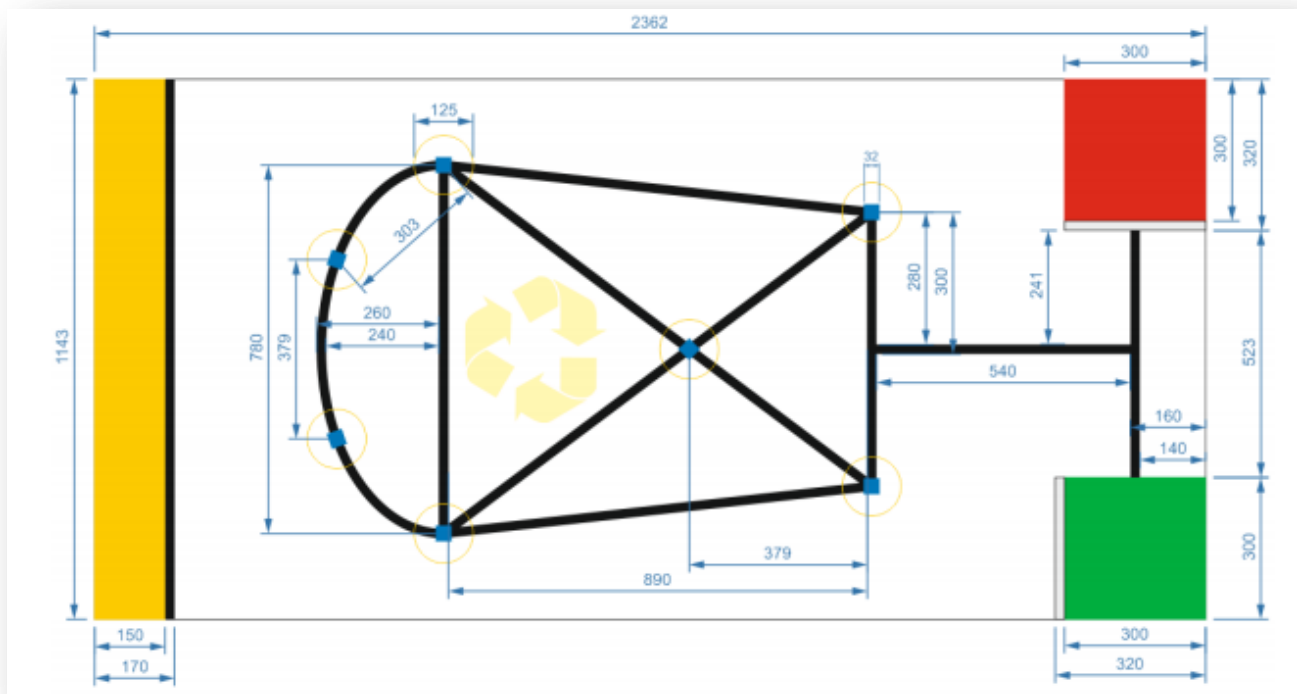
คำอธิบาย

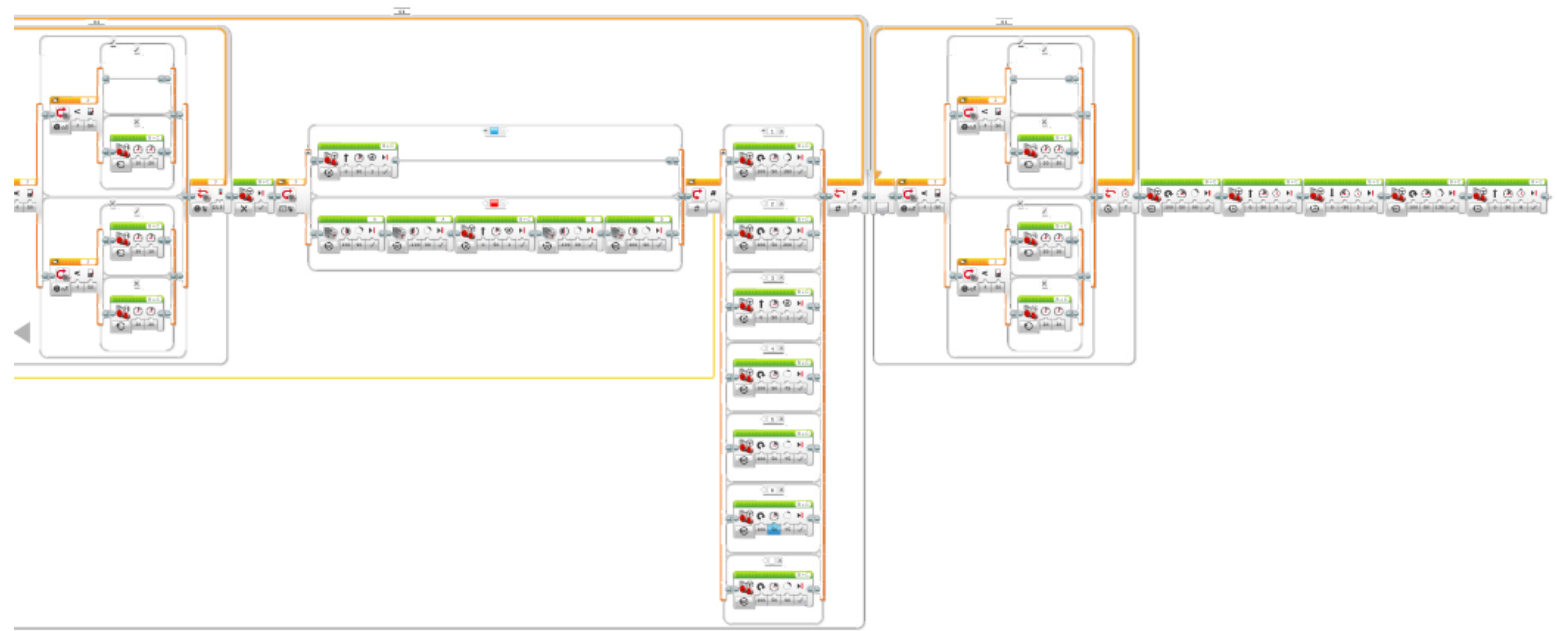
เราจะใช้หุ่นยนต์จากครั้งที่แล้ว ในวันนี้เราจะเขียน

โปรแกรมต่อจากครั้งที่แล้ว จากครั้งที่แล้วหุ่นยนต์จะมาหยุดอยู่ที่ถังขยะในจุดที่ 1 และแยกการทำงานได้ว่า
ถ้าเป็นสีฟ้าให้หุ่นยนต์เดินผ่านไปยังจุดต่อไป และถ้าเป็นสีแดง ให้ทำการเก็บไว้ในหุ่นยนต์ แล้วปล่อยถัง
ขยะสีฟ้าลงไปที่แทนที่ด้วยแล้วนำถังสีแดงที่อยู่ในตัวรถ ไปทิ้งไว้ในพื้นที่สีเหลืองและในวันนี้เราจะเขียน
คำสั่งให้หุ่นยนต์สามารถไปยังพื้นที่สีแดงของเรานั้นเอง ก็ถือว่าภารกิจของเราเสร็จสมบูรณ์แล้วนั่นเอง



รูปแบบสนามที่ใช้ในการแข่งขัน





โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน (โปรแกรมนี้นี้มีการเขียนเพิ่มจากครั้งที่แล้ว)

การทำงานของ
โปรแกรมในช่วงแรกก็
จะเหมือนกับครั้งที่
แล้วมา



วันนี้เราจะมาดูในส่วนที่เพิ่มขึ้นมาคือ ส่วนหลังจากที่หุ่นยนต์นำถึงสีแดงที่อยู่ในตัวรถไปถึง ในพื้นที่สี่เหลี่ยม หลังจากนั้นหุ่นยนต์จะถอยหลังด้วยความเร็ว 50 จำนวน 3 วินาที แล้วเลี้ยวไปทางขวา 135 องศาและเดินหน้าไปยังพื้นที่สีแดง ด้วยความเร็ว 50 จำนวน 6 วินาที

Tricks & Tips

กลไกการกดตัวของ Touch Sensor ตอนที่ 1



เป็นรูปแบบที่มีกลไกการกดตัวของ Touch Sensor โดยรูปแบบนี้ใช้ตัวคานมาติดกันทำเป็นเหมือนแป้นกด ซึ่งรูปแบบเหล่านี้สามารถดัดแปลงลักษณะได้ตามตัวหุ่นที่ต่อขึ้นมาตามความต้องการ

