

ตอนที่ 47 หุ่นยนต์คัดแยกขยะ ตอนที่ 1 การประกอบ

รูปแบบภารกิจ

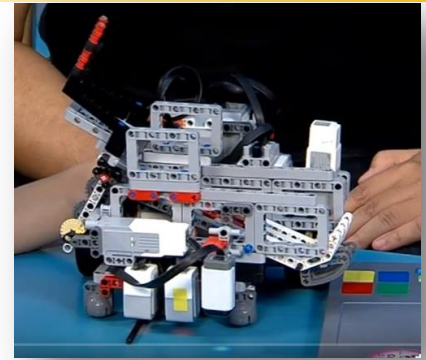
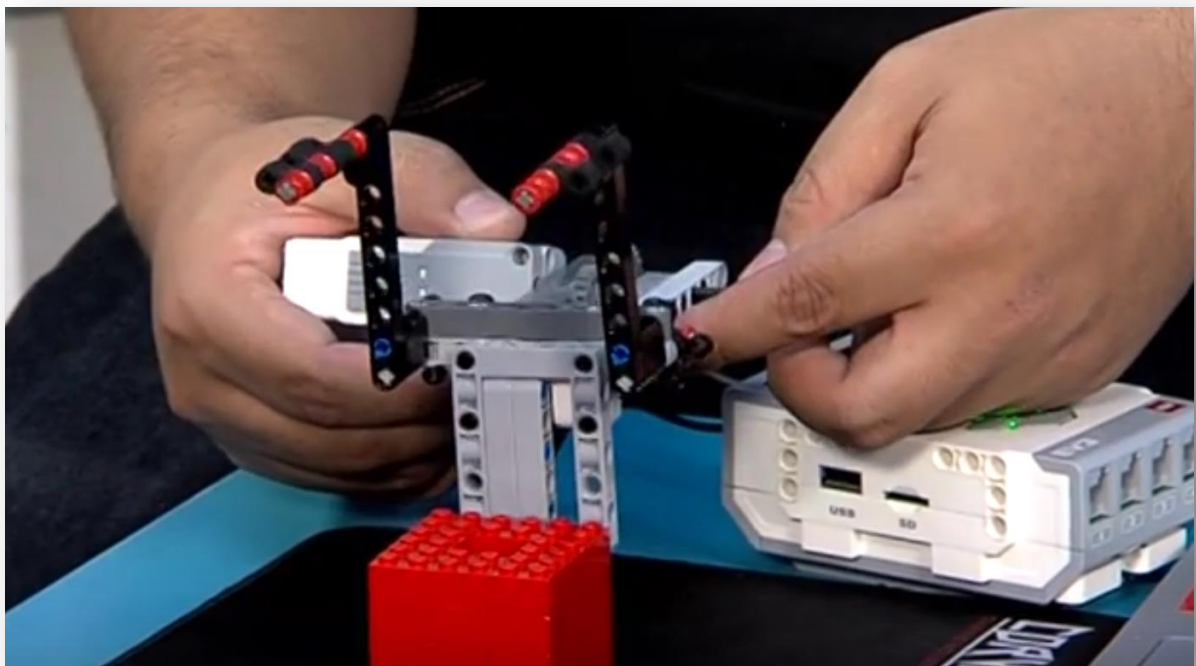
การประกอบ (การออกแบบกลไกแขนหุ่นยนต์)

คำอธิบาย

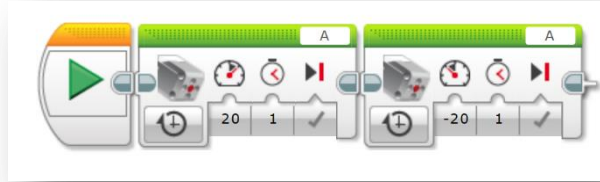
การออกแบบหุ่นยนต์เป็นอีกสิ่งที่สำคัญมากเพราะถ้าเราออกแบบหุ่นยนต์ให้มีความแข็งแรง
กะทัดรัดสามารถทำงานได้อย่างรวดเร็วและแข็งแรง การทำโปรแกรมก็จะมีความง่ายมากขึ้น

โดยการออกแบบหุ่นยนต์ที่สำคัญคือการใช้งาน และความแข็งแรงของตัวหุ่นยนต์รวมไปถึงขนาด
ของหุ่นยนต์ที่จะใช้ในการทำภารกิจเพราะบางภารกิจมีพื้นที่เล็ก หากเราออกแบบหุ่นยนต์ที่มีขนาดใหญ่
อาจจะทำให้การทำภารกิจหรือการเขียนโปรแกรมยากมากกว่าเดิม

รูปแบบหุ่น



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



การทำงานของ โปรแกรม

โปรแกรมกลไกแขนนั้นเป็นการใช้ M-Motor ซึ่งมีขนาดเล็กกะทัดรัดจากภาพเป็นการตั้งค่า Motor ให้ทำงานเป็นวินาที หรือ On for seconds และ Power ของ Motor = 20 และ -20 ค่า 20 ของ Power คือการทำให้ Motor เอาแขนลงเพื่อเตรียมเก็บ ส่วนค่า -20 เป็นการเก็บลูกบาศก์และเอาแขนขึ้น ทั้งนี้ความเหมาะสมในการตั้งค่าขึ้นอยู่กับลักษณะและเทคนิคของแต่ละคน

Tricks & Tips

กลไกการกดตัวของ Touch Sensor ตอนที่ 2



เป็นรูปแบบ กลไกการกดของตัว Touch Sensor ที่มีลักษณะการกดได้ทั้งจากทางด้านหน้าและด้านหลัง รูปแบบลักษณะนี้ สามารถนำไปดัดแปลงได้ตามหุ่นที่ออกแบบขึ้นในแต่ละตัวตามความเหมาะสม

