

ตอนที่ 50 หุ่นยนต์คัดแยกขยะ ตอนที่ 4 การเก็บขยะ

รูปแบบภารกิจ

การเก็บขยะ

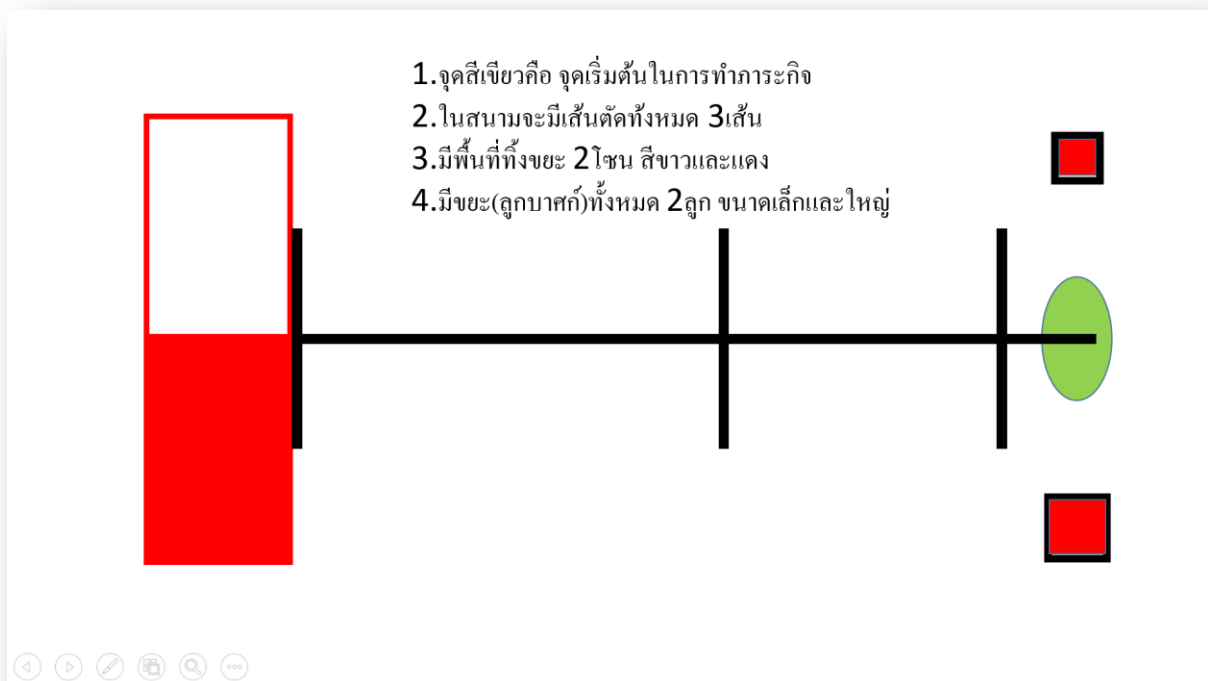
คำอธิบาย



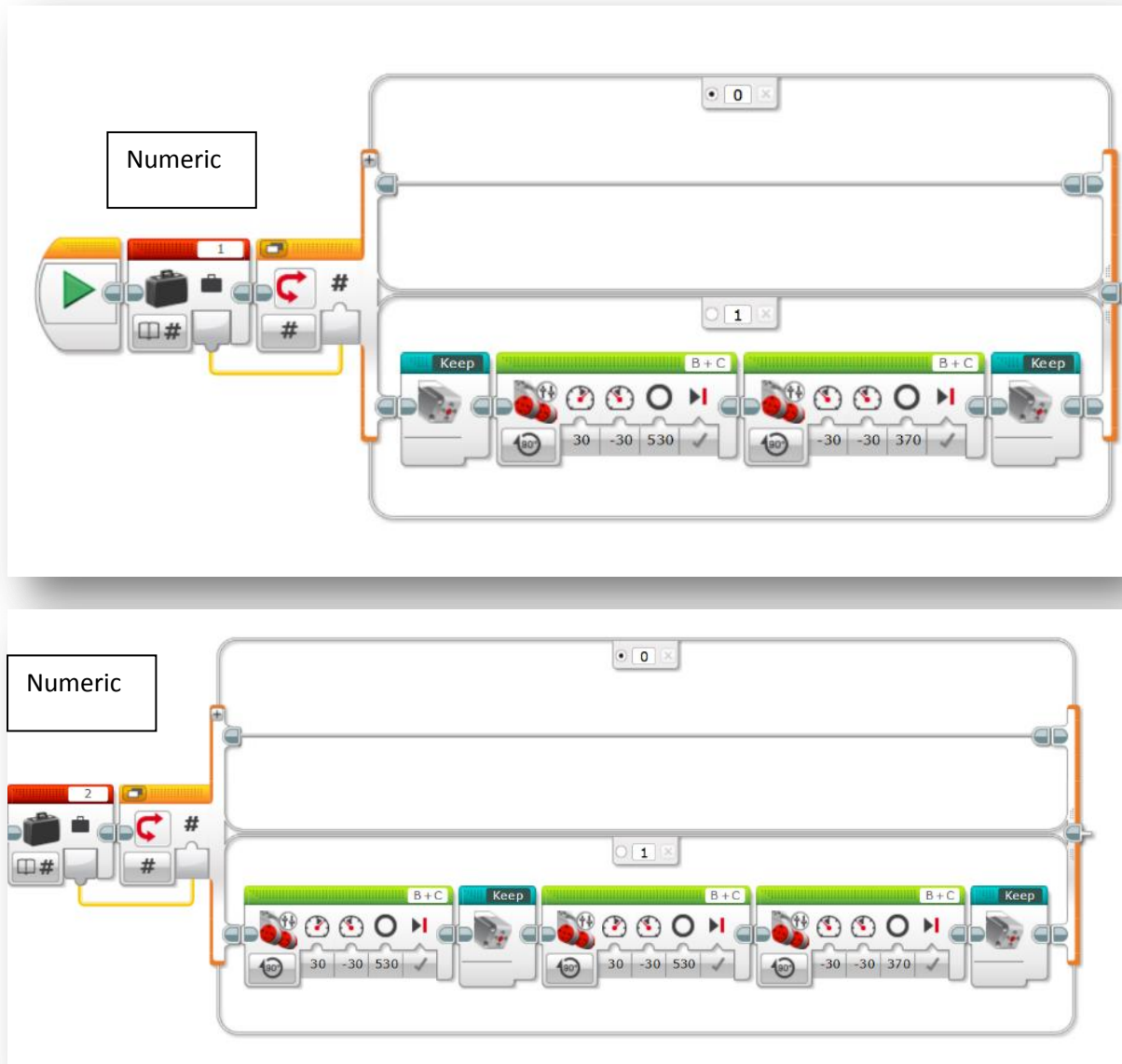
การเก็บขยะเป็นภารกิจต่อเนื่องจากการสำรวจพื้นที่จากตอนที่แล้วซึ่งหุ่นยนต์จะต้องนำข้อมูลที่ได้จากการสำรวจ มา Output เพื่อเก็บขยะให้ถูกต้อง

โดยกำหนดให้ ค่าNumeric เป็นตัวแปรที่บันทึกข้อมูลตามความจริงที่หุ่นยนต์สำรวจได้เพื่อนำมาเก็บขยะ

รูปแบบสนามในการทดลอง



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



การทำงานของ Numeric ในโปรแกรม

เป็นการออกค่า โดยใช้ Variable Read Numeric (ตัวอ่านค่าของ Numeric) เพื่อดึงข้อมูลจากการสำรวจมาไว้เก็บขยะ เพราะการคัดแยกขยะนั้นหุ่นยนต์จำเป็นที่จะต้องรู้ว่าถังขยะสำหรับทิ้ง ขยะชิ้นใหญ่, เล็ก แต่ละแบบอยู่ฝั่งไหน หลังจากนั้น ตอนเก็บหุ่นยนต์ก็จะต้องเก็บตามลำดับที่ถูกต้องเพื่อง่ายต่อการนำไปทิ้ง



ตัว Numeric จะส่งค่าไปที่ Switch เพื่อทำงานตามข้อมูลที่ได้รับมา โดยสีขาจะบันทึกเป็น 0 และสีแดงจะบันทึกเป็น 1 ดังนั้นตอนเก็บก็จะมีลำดับการทำงานคือ ถ้าเลขที่ 1 เป็น 0 แสดงว่า ลูกบาศก์จะต้องเป็นชิ้นเล็ก ในขณะเดียวกัน ถ้าเป็น 1 ลูกบาศก์จะต้องเป็นชิ้นใหญ่นั่นเอง ส่วนตัว Motor ในการเก็บและการเดินต่างๆจะมีอธิบายใน รายการอย่าลืมติดตามชมนะครับ

Tricks & Tips

กลไกการกดตัวของ Touch Sensor ตอนที่ 5



รูปแบบกลไกการกดที่ใช้การขยับหมุนเพื่อกดตัว Touch Sensor เป็นรูปแบบการต่อแบบง่ายๆ ขั้นตอนการต่อไม่เยอะ ซึ่งรูปแบบนี้ สามารถดัดแปลงแบบให้เข้ากับตัวหุ่นแต่ละตัวตามที่ต้องการออกมาได้

