

ตอนที่ 51 หุ่นยนต์คัดแยกขยะ ตอนที่ 5 การนำขยะไปทิ้ง

รูปแบบภารกิจ

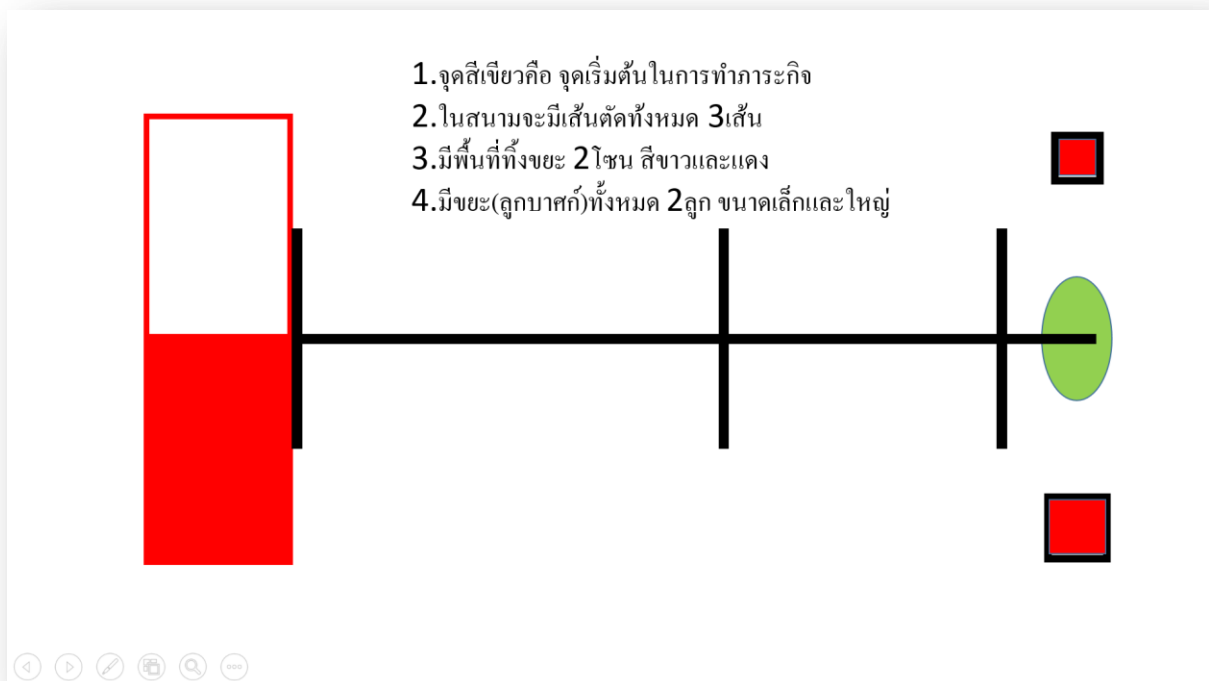
การนำขยะไปทิ้ง

คำอธิบาย

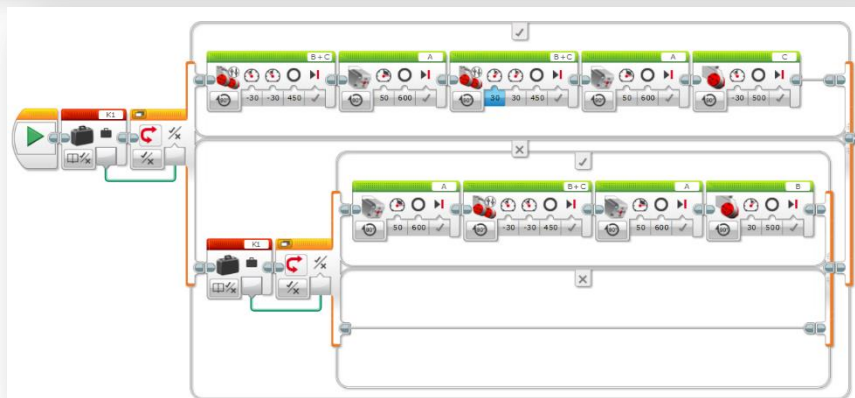
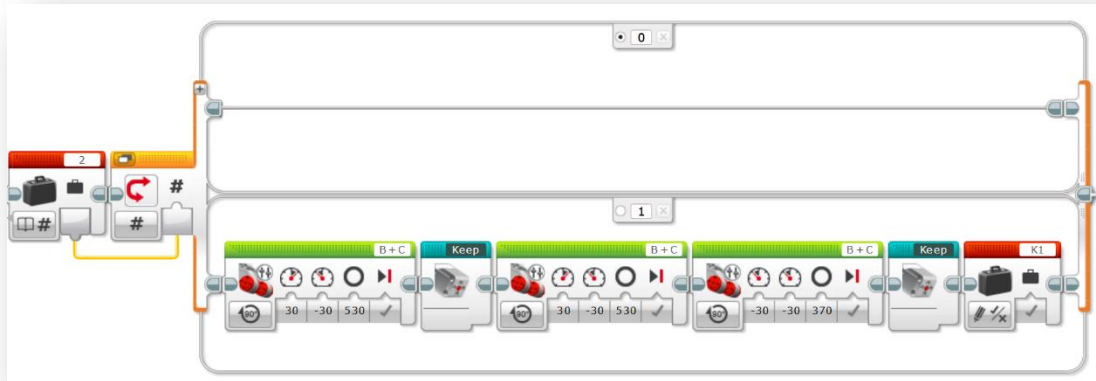
การนำขยะไปทิ้งเป็นภารกิจที่ต้องเนื่องจากการเก็บขยะซึ่งหุ่นยนต์จะทราบถึงข้อมูลที่ได้รับมาจากการเก็บแล้วว่าต้องทิ้งยังไง เพราะในกรณีนี้มีสองเงื่อนไขคือเก็บชิ้นเล็กมาก่อนหรือใหญ่มาก่อนดังนั้นช่วงสุดท้ายนี้สำคัญมากเพราะจะเป็นตัวบ่งบอกถึงความสมบูรณ์ของโปรแกรมและการทำงานที่ได้รับ

โดยกำหนดให้ลูกบาศก์ เล็กทิ้งในช่องที่สีต่างกัน ใหญ่ทิ้งในช่องที่สีตรงกัน

รูปแบบสนามในการทดลอง



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน



การทำงานของ Logic ในโปรแกรม

ด้านบนสุดเป็นการเพิ่มเติมตัว Logic [K] เข้าไปในโปรแกรมเพื่อบันทึกค่าว่าหุ่นยนต์ทำงานในโปรแกรมใด ระหว่าง 1 และ 2 ถ้าทำงานใน โปรแกรม 1 ค่า Logic จะบันทึก K1 เป็นถูก แต่ถ้าทำในโปรแกรม 2 จะบันทึก K2 เป็นถูก ดังนั้นหุ่นยนต์จะมีข้อมูลในการนำขยะ ไปที่นั่นเอง



จากนั้นหุ่นยนต์จะทำงานตามโปรแกรมด้านล่างต่อเนื่องเพื่อนำลูกบาศก์หรือขยะไปที่นั่นเอง โดย ถ้าบันทึกค่าเป็น K1 แสดงว่าหุ่นยนต์จะต้องทิ้งลูกบาศก์ลูกใหญ่ก่อน ถ้าบันทึกเป็น K2 แสดงว่าต้องปล่อยลูกบาศก์ลูกเล็กก่อน (ผังซ้ายที่สำรวจผังแรก คือตัวแปรที่1 บันทึกค่า K2 ผังขวาที่สำรวจต่อจากอันแรกคือตัวแปรที่ 2 บันทึกค่าเป็น K2 นั่นเอง)

ในส่วนของโปรแกรมที่เป็นตัวเดินทำภารกิจที่ไม่ใช่ตัวแปรนักเรียนสามารถติดตามชมได้ในรายการนะครับ

Tricks & Tips

กลไกการกดตัวแบบกุญแจ ตอนที่ 1



เป็นรูปแบบหุ่นที่คล้ายกับการไขกุญแจ โดยใช้ Touch Sensor เป็นเหมือนแม่กุญแจ และใช้คันคางทำหน้าที่เป็นลูกกุญแจ เมื่อเสียบเข้าไปทำให้ Touch Sensor ถูกกด คำสั่งที่ตั้งไว้ต่อไปก็จะทำงาน ทั้งรูปแบบของหุ่นและโปรแกรมนั้น ขึ้นอยู่กับตัวหุ่นที่สร้างขึ้น สามารถปรับและตั้งคำสั่งได้ตามที่ต้องการ

