

ตอนที่ 7 Ball Kicker

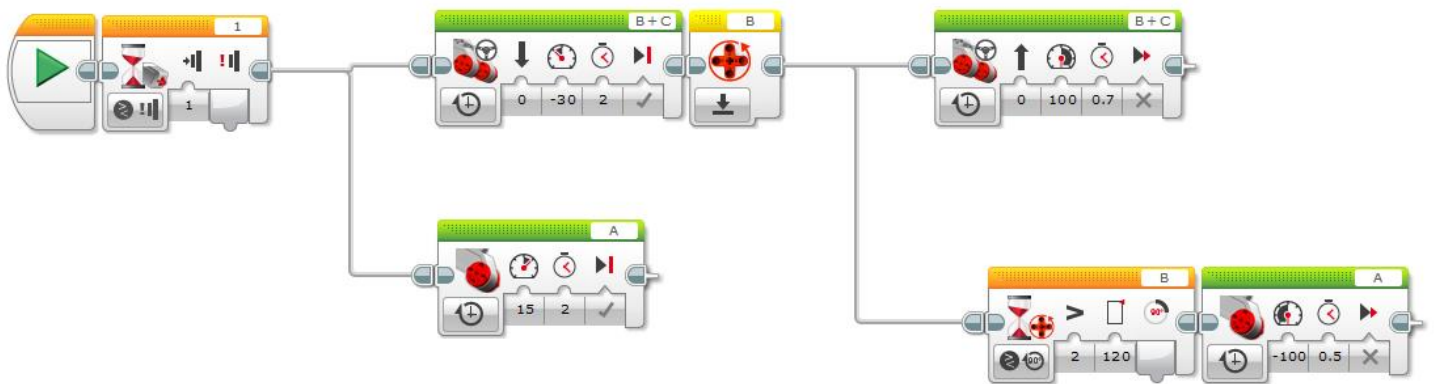
รูปแบบภารกิจ

หุ่นยนต์สามารถเตะหรือตีลูกบอลให้เคลื่อนที่ไปข้างหน้าได้



คำอธิบาย

จะเป็นการสร้างหุ่นยนต์ขึ้นมาเพื่อจำลองการทำงานของมนุษย์ ใน ลักษณะของการตีหรือการเตะลูกบอล โดยการใช้แขน หรือขานั่นเอง



โปรแกรมที่ใช้ในการทำงาน

การทำงานของโปรแกรม

รอจนกว่าจะกด Touch sensor แล้ว Motor B+C หมุนถอยหลังด้วยความเร็ว 30 จำนวน 2 วินาที พร้อมกับ Motor A หมุนเดินหน้าด้วยความเร็ว 15 จำนวน 2 วินาทีแล้วให้ Reset Motor B และให้ Motor B+C หมุนเดินหน้าด้วยความเร็ว 100 จำนวน 0.7 วินาทีและเมื่อ Motor B หมุนมากกว่า 120 องศา ให้ Motor A หมุนถอยหลังด้วยความเร็ว 100 จำนวน 0.1 วินาที





Tricks & Tips

การเปลี่ยนมุมของการหมุน



ลักษณะของการทคเฟือง โดยการนำมาทคแบบคั้งฉากกัน จะช่วยเปลี่ยนทิศทางหรือมุมของการหมุน เฟืองที่นำมาทคกันจะเป็นเฟืองที่มีลักษณะเหมือนกันหรือต่างกัน ได้แต่จะขึ้นจะขึ้นอยู่กับลักษณะของตัวหุ่น

