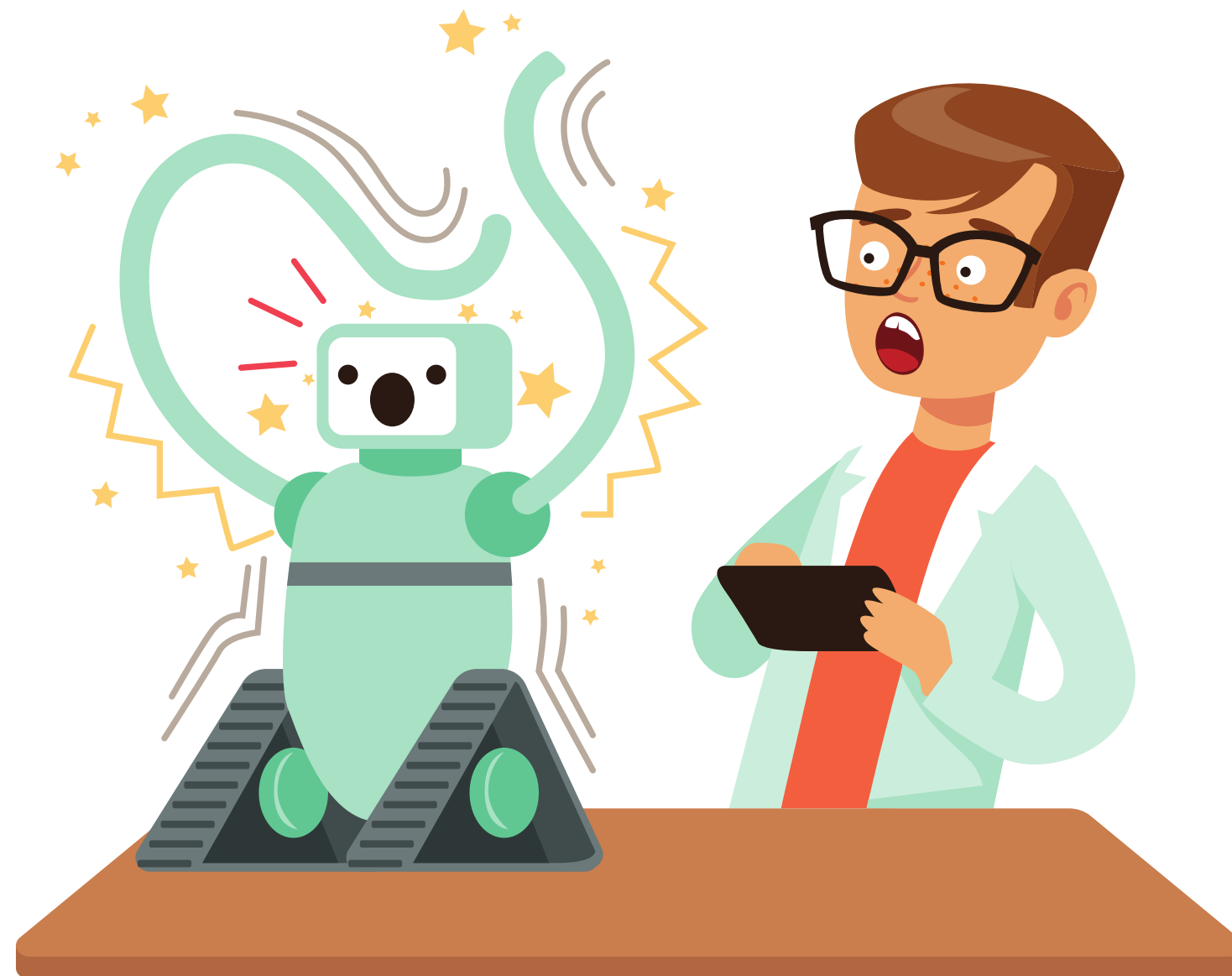


Ultrasonic & Servo Motor

การใช้งานเซนเซอร์อัลตราโซนิก กับเซอร์โวมอเตอร์

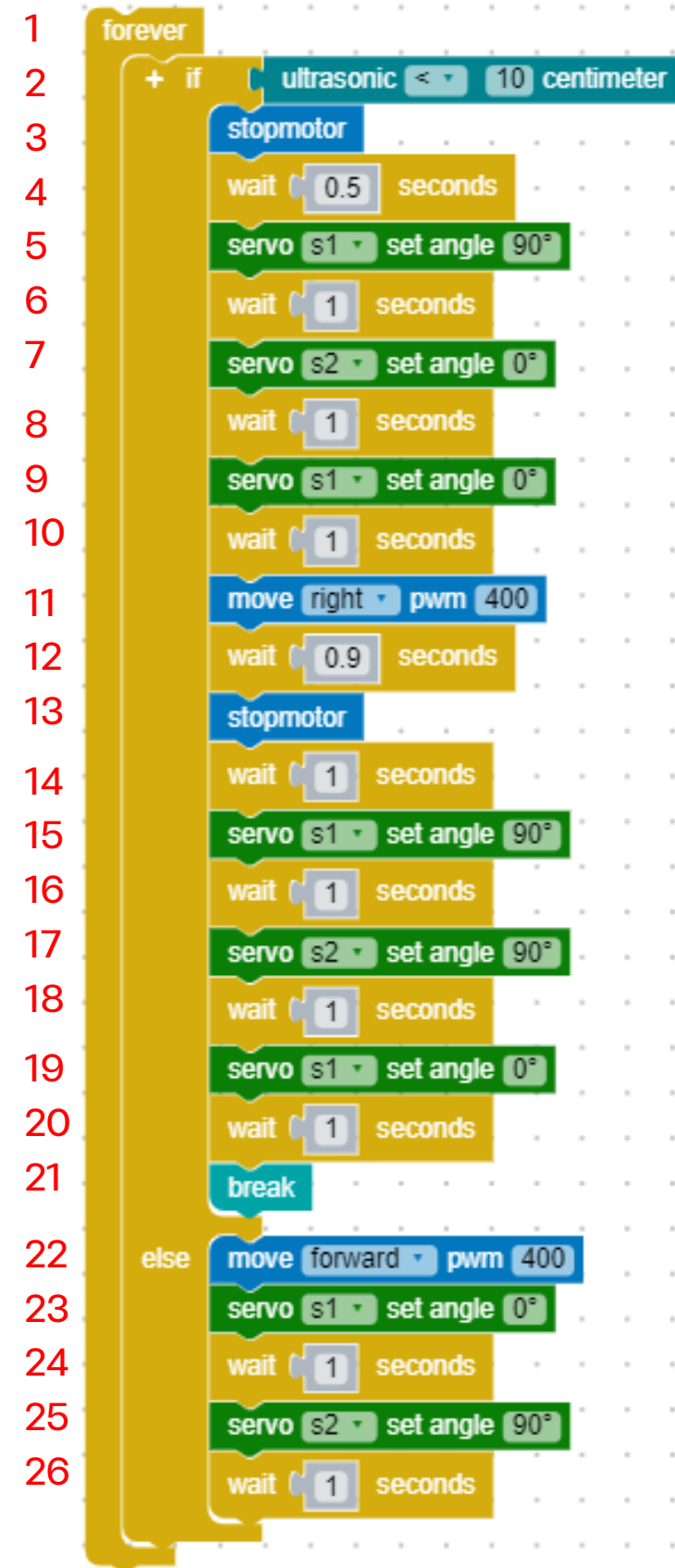


การใช้งานเซนเซอร์อัลตราโซนิก กับเซอร์โวมอเตอร์

โจทย์ : ให้เขียนโปรแกรมควบคุม ให้หุ่นยนต์เดินหน้า เมื่อเซนเซอร์อัลตราโซนิก ตรวจเจอกระป๋อง ให้หุ่นยนต์คืบกระป๋องยกขึ้นค้างไว้ และหมุนกลับหลังแล้ววางกระป๋องลง



บล็อกคำสั่ง



คำอธิบาย

- 1.วนรอบตลอดเวลา
- 2.ตรวจสอบเงื่อนไข ถ้า Sensor Ultrasonic เจอวัตถุในระยะ 0-5 ซม. ให้ทำบรรทัดที่ 3 - 21
- 3.หยุดมอเตอร์
- 4.หน่วงเวลา รอ 0.5 วินาที
- 5.เซอร์โว 1 หมุน 90 องศา
- 6.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 7.เซอร์โว 2 หมุน 0 องศา
- 8.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 9.เซอร์โว 1 หมุน 0 องศา
- 10.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 11.เดินหน้า PWM 400
- 12.หน่วงเวลา รอ 0.9 วินาที
- 13.หยุดมอเตอร์
- 14.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 15.เซอร์โว 1 หมุน 90 องศา
- 16.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 17.เซอร์โว 2 หมุน 90 องศา
- 18.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 19.เซอร์โว 1 หมุน 0 องศา
- 20.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 21.คำสั่งจบการทำงานในลูป (ออกจากลูป)
- 22.เดินหน้า PWM 400
- 23.เซอร์โว 1 หมุน 0 องศา
- 24.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที
- 25.เซอร์โว 2 หมุน 90 องศา
- 26.หน่วงเวลา รอ 1 วินาที