

Line Tracking Beetle Car

โปรแกรมเดินตามเส้น



หลักการทำงาน



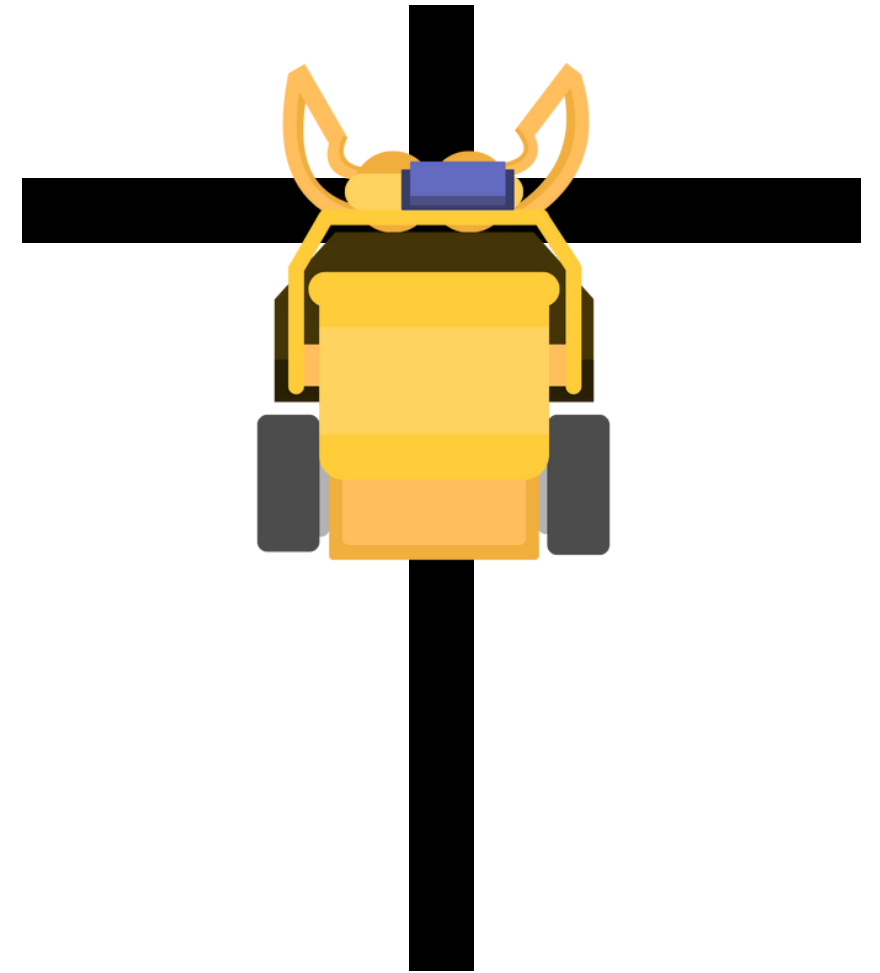
ให้หุ่นยนต์เดินหน้าตามเส้นสีดำ
เซนเซอร์ทั้ง 2 เจอสีขาว



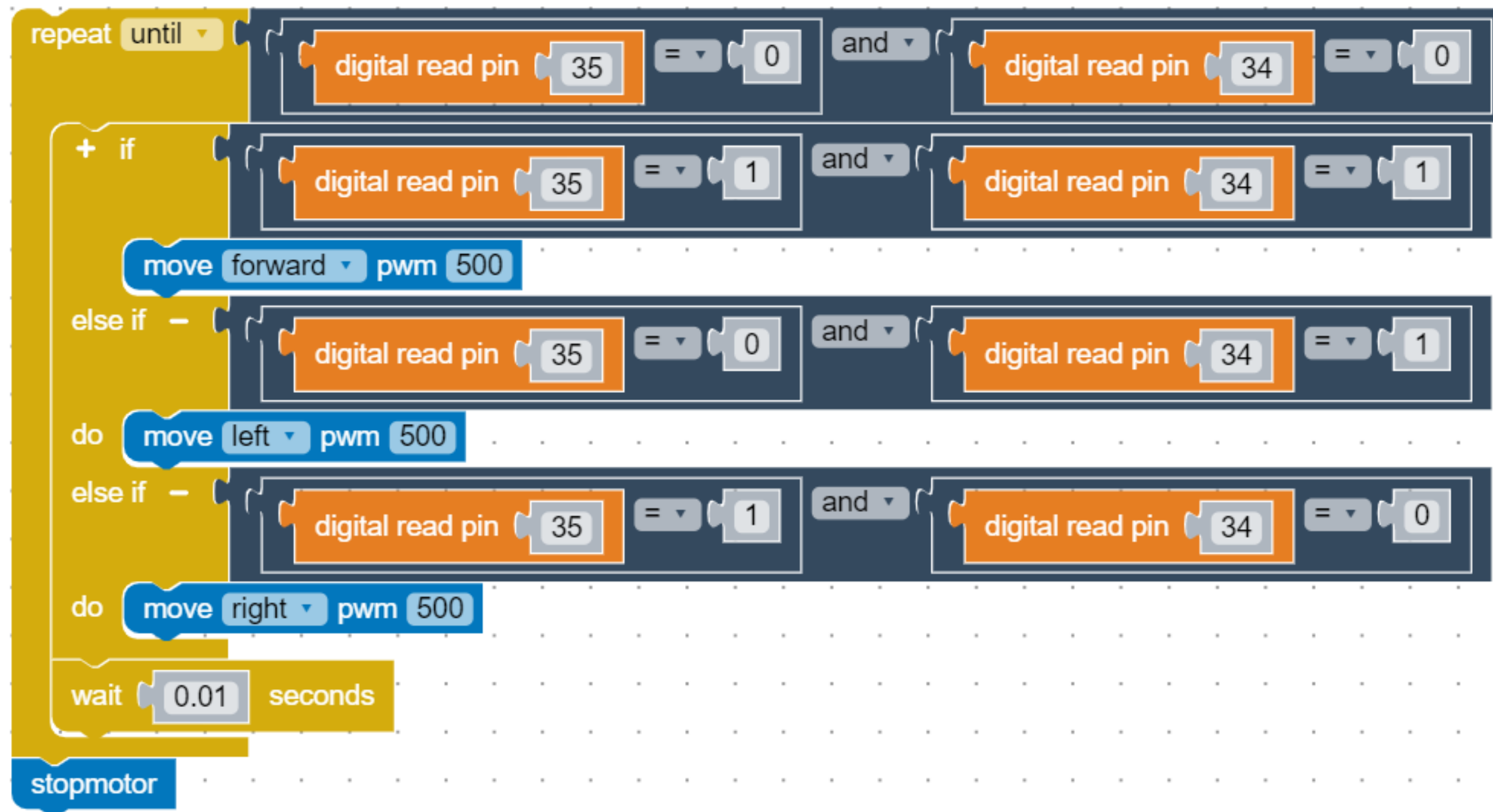
เซนเซอร์ขวาเจอสีดำ
หมุนขวา



เซนเซอร์ซ้ายเจอสีดำ
หมุนซ้าย



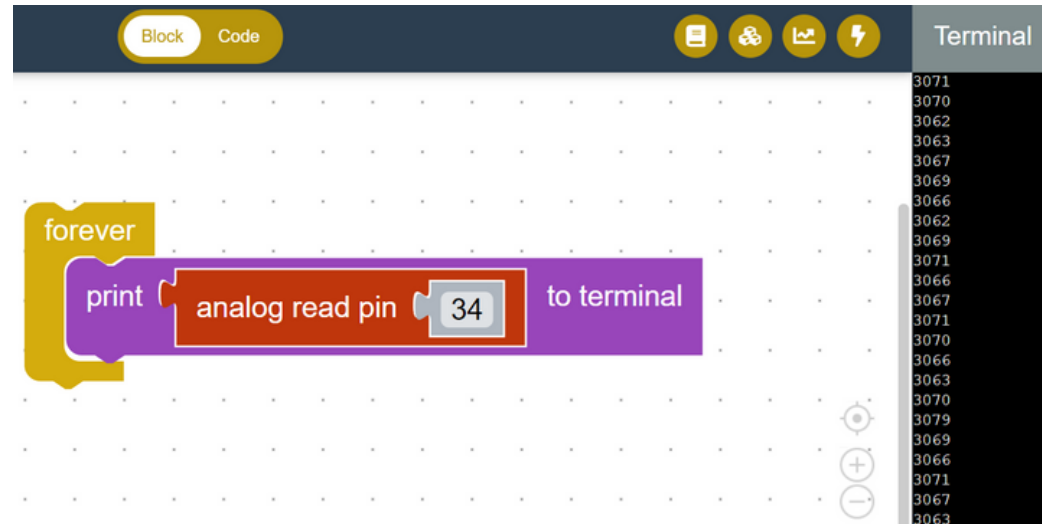
หยุดเมื่อพบเส้นตัดสีดำ



เขียนแบบ
Digital

1 = สีขาว
0 = สีดำ

1. เขียนโปรแกรมอ่านค่าสัญญาณ อินฟาเรดจาก Line Tracking Sensor
2. บันทึกค่าความเข้มแสงที่ได้จากการวางเซนเซอร์บนพื้นผิวสีขาวและสีดำ
3. นำค่าที่ได้จากการอ่านของเซนเซอร์บนพื้นผิวสีขาวและสีดำ มาหาค่าเฉลี่ย $((A+B)/2)$
4. นำค่าเฉลี่ยที่ได้มากำหนดในตัวแปร
5. เขียนโปรแกรมกำหนดมอเตอร์หุ่นยนต์



เขียนแบบ
Analog

