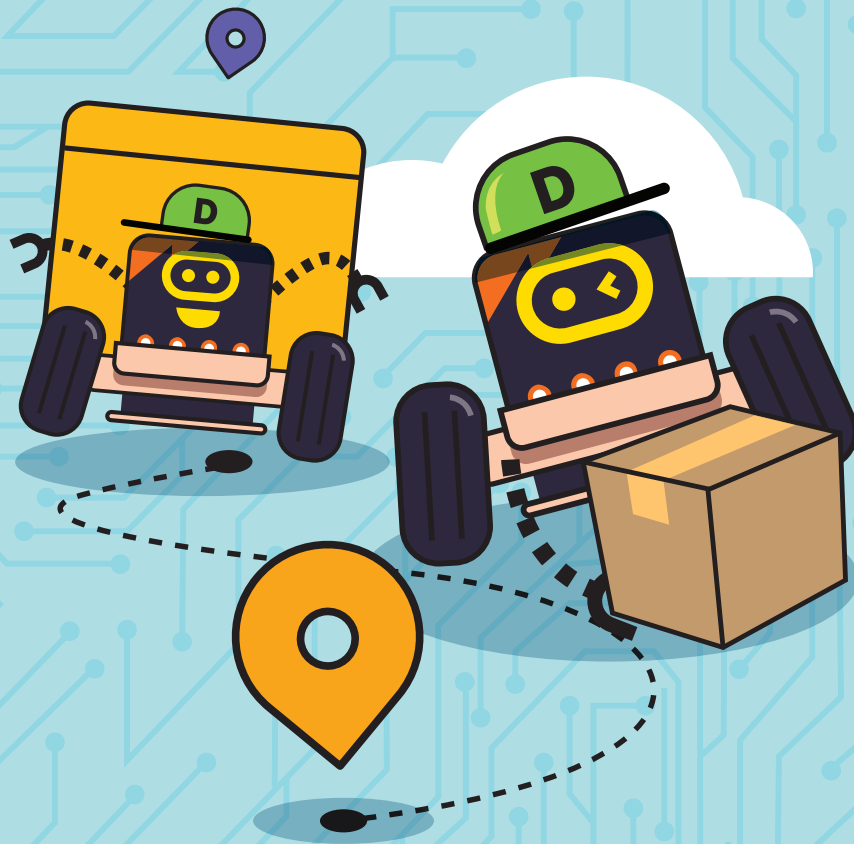




บทที่ 4 กิจกรรมโครงงาน

4.2 รถรับ-ส่งของอัจฉริยะ



รถรับ-ส่งของอัจฉริยะ

ออกแบบการทำงานของ **Flowchart** รถรับ-ส่งของอัจฉริยะ

1. เริ่มต้น
2. ตั้งค่า Pin mode Pin 12 เป็น Pull up
3. ตั้งค่า Pin mode Pin 13 เป็น Pull up
4. ค่า Ultrasonic น้อยกว่า 3 หรือไม่

ใช่

- 4.1 ค่า left = ค่า digital จาก Pin 13
- 4.2 ค่า right = ค่า digital จาก Pin 12
- 4.3 ค่า left = 1 หรือไม่

ใช่

- 4.3.1 Motor M2A ตั้งค่าความเร็ว 0 ไปทำข้อ 4.5 ต่อ

ไม่ใช่

- 4.4 ค่า left = 0 หรือไม่

ใช่

- 4.4.1 Motor M2A ตั้งค่าความเร็ว 80 ไปทำข้อ 4.5 ต่อ

ไม่ใช่

ไปทำข้อ 4.5 ต่อ

- 4.5 ค่า right = 1 หรือไม่

ใช่

- 4.5.1 Motor M1A ตั้งค่าความเร็ว 0 กลับไปทำข้อ 4 ใหม่

ไม่ใช่

- 4.6 ค่า right = 0 หรือไม่

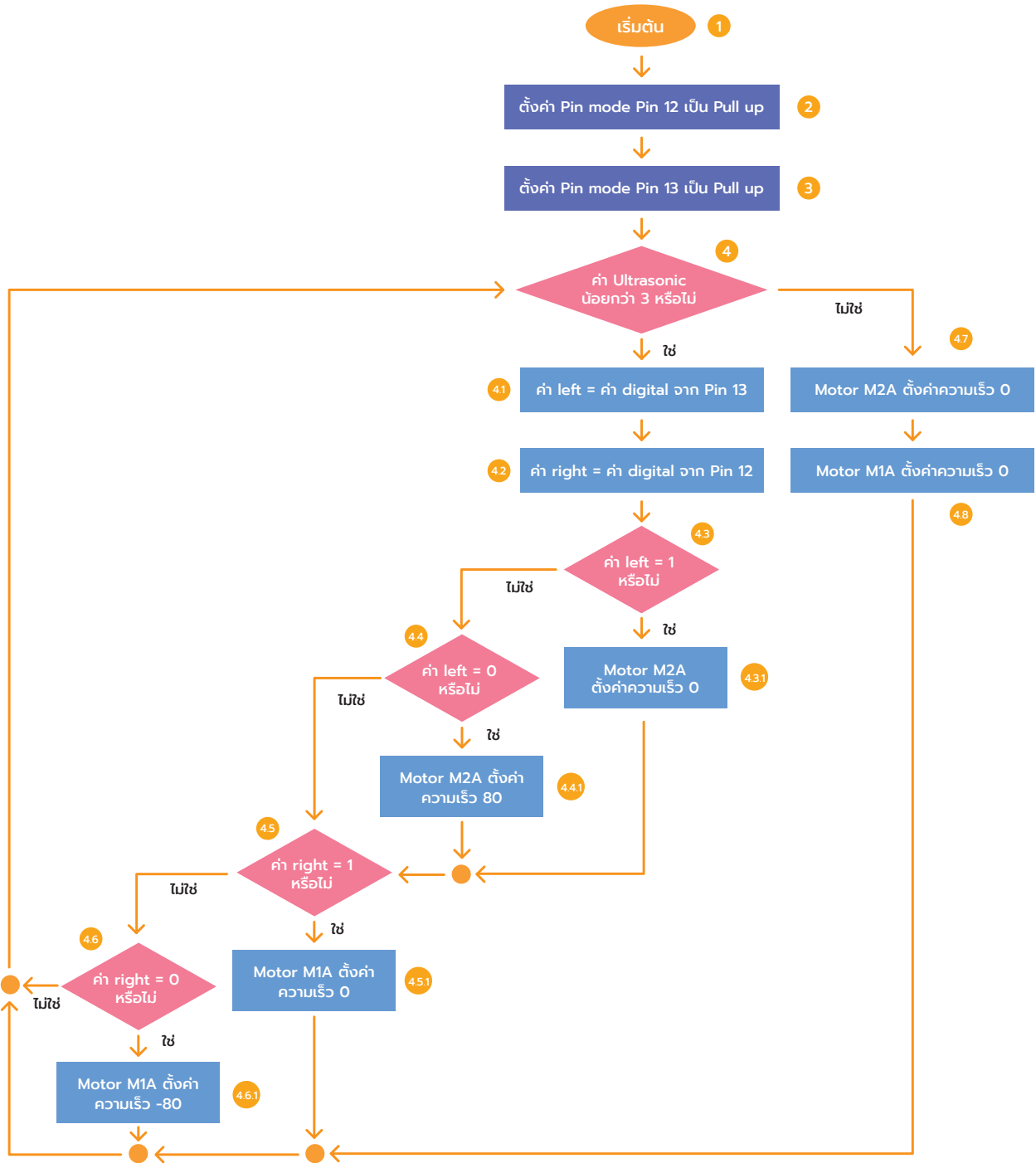
ใช่

- 4.6.1 Motor M1A ตั้งค่าความเร็ว -80 กลับไปทำข้อ 4 ใหม่

ไม่ใช่ กลับไปทำข้อ 4 ใหม่

ไม่ใช่

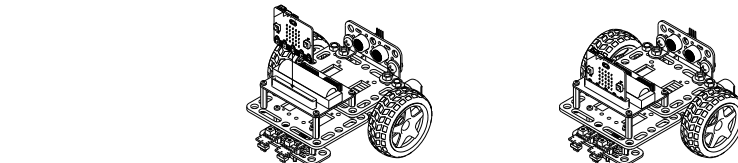
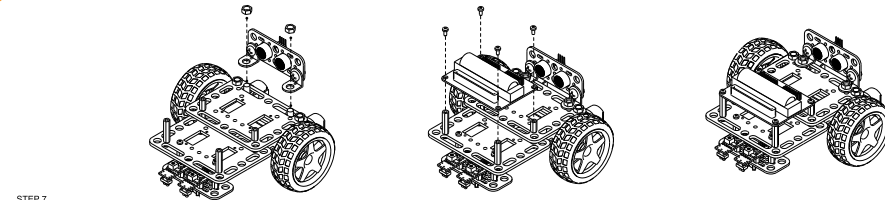
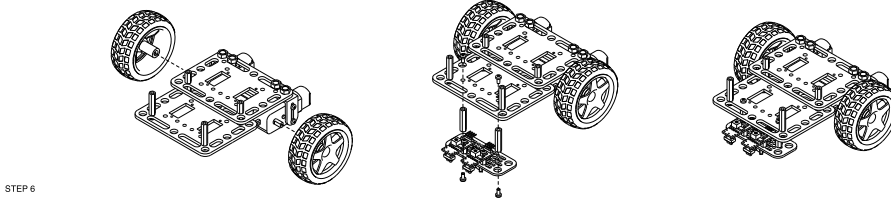
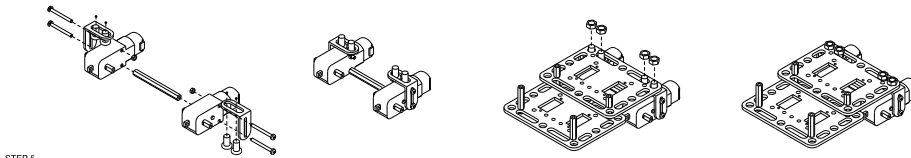
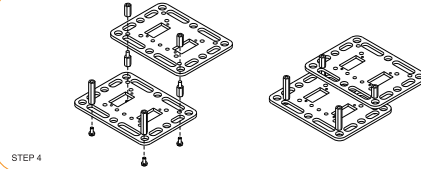
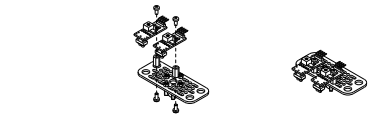
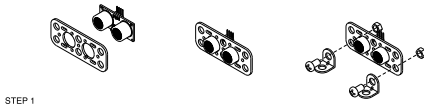
- 4.7 Motor M2A ตั้งค่าความเร็ว 0
- 4.8 Motor M1A ตั้งค่าความเร็ว 0 กลับไปเริ่มข้อ 4 ใหม่





STEM

ขั้นตอนการประกอบรถรับ-ส่งของอัจฉริยะ:



สแกนเพื่อดูรูป
ขั้นตอนการประกอบ

