ใบงาน เรื่อง การประกอบหุ่นยนต์

ชื่อ_____ชั้น_____ เลขที่_____

ตอนที่1 คำชี้ให้แจ้ง นักเรียนจงเลือกข้อความข้างล่างมาใส่ในกรอบข้อความให้ถูกต้อง

Gripper	Motor Drive Module L298N	Arduino Board (UNO R3)	เซนเซอร์ HC-SRO4

ตอนที่2 คำชี้แจ้ง จงเติมคำในช่องว่างให้ถูกต้อง

1. ใช้สำหรับคีบ จับ หรือเคลื่อนย้ายวัตถุ โดยทำงานร่วมกับเซอร์โวมอเตอร์เพื่อสั่งให้หนีบ-คลาย_____
2. ใช้ส่งและรับคลื่นเสียงความถี่สูงเพื่อวัดระยะห่างระหว่างหุ่นยนต์กับวัตถุข้างหน้า

   _____
3. อุปกรณ์ที่เป็นศูนย์กลางการควบคุมหุ่นยนต์ ทำหน้าที่รับและประมวลผลข้อมูลจากโปรแกรม

   _____
4. อุปกรณ์ที่ทำหน้าที่รับคำสั่งจากบอร์ดควบคุม เพื่อสั่งการให้มอเตอร์หมุนเดินหน้า ถอยหลัง หรือเลี้ยว _____

LIVEWORKSHEETS