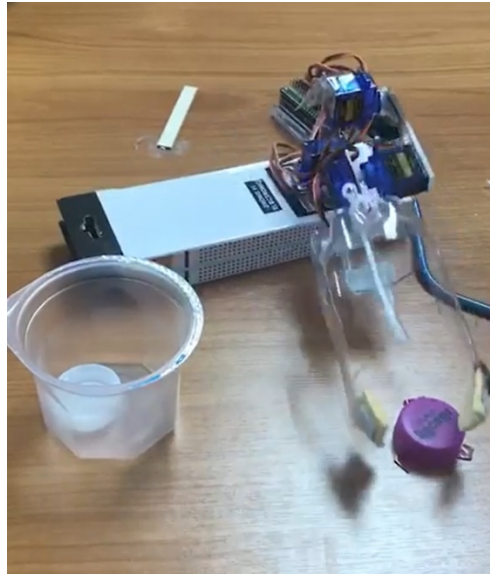


# Robot Arm



## วิธีคิด การทำงานของโปรแกรมโดยย่อ

1. บิดแขนลงไปที่ตำแหน่งของวัตถุสิ่งของที่จะจับ
2. จับวัตถุโดยใช้มอเตอร์ตัวบนสุดที่ทำส่วนมือจับ โดยหาวัสดุเหลือใช้คือขวดพลาสติกโดยเมื่อดึงเอนสามารถหนีบวัตถุได้
3. จับยกวัตถุขึ้นมาแล้วบิดแขนไปยังตำแหน่งที่จะปล่อย
4. คลายเอนเพื่อปล่อยวัตถุสิ่งของแล้ววนกลับไปจุดเดิม

<https://www.youtube.com/watch?v=bUwP2O32vrM&feature=youtu.be>