|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **ชิ้นงานเลือนไปทางซ้าย** | | | | |
| **ลำดับที่** | **วัตถุที่ป้อน** | **ค่าที่ Vision 1 จับได้** | **ไปที่จุด** | **Vision ตัวที่ 5 จับได้** |
| 1 | กล่องขนาดเล็ก | 0 | 2 | สีน้ำเงินน้ำหนัก 8 กิโลกรัม |
| 2 | กล่องขนาดกลาง | 0 | 2 | สีเขียวน้ำหนัก 10 กิโลกรัม |
| 3 | กล่องขนาดใหญ่ | 0 | 2 | โลหะน้ำหนัก 15 กิโลกรัม |
| 4 | กล่อง Stack | 0 | 2 | น้ำหนัก 3 กิโลกรัม |
| 5 | วัตถุดิบสีน้ำเงิน | 1 | หุ่นยนต์ |  |
| 6 | วัตถุดิบสีเขียว | 4 | หุ่นยนต์ |  |
| 7 | วัตถุดิบโลหะ | 7 | หุ่นยนต์ |  |
| 8 | ฐานสีน้ำเงิน | 3 | 1 | 3 |
| 9 | ฐานสีเขียว | 6 | 1 | 6 |
| 10 | ฐานโลหะ | 9 | 1 | 9 |
| 11 | ฝาสีน้ำเงิน | 2 | 1 | 2 |
| 12 | ฝาสีเขียว | 5 | 1 | 5 |
| 13 | ฝาโลหะ | 8 | 1 | 8 |
| **ชิ้นงานเลื่อนไปทางขวา** | | | | |
| **ลำดับที่** | ของที่ผลิตได้ | **ค่าที่ Vision 2 จับได้** | **ไปที่จุด** | **Vision จับได้** |
| 1 | ฐานสีน้ำเงิน | 3 | **3** | **Vision 3** |
| 2 | ฐานสีเขียว | 6 | **3** | **Vision 3** |
| 3 | ฐานโลหะ | 9 | **3** | **Vision 3** |
| 4 | ฝาสีน้ำเงิน | 2 | **4** | **Vision 4** |
| 5 | ฝาสีเขียว | 5 | **4** | **Vision 4** |
| 6 | ฝาโลหะ | 8 | **4** | **Vision 4** |
|  |  |  |  |  |
|  | pos(x,y,z) |  |  |  |

ค่า POS[x,y,z]

x หมายถึง ทิศทาง

0 ไปทางซ้าย

1 ไปทางขวา

y ประเภท

0 คือ ของเสีย

1 คือ วัตถุดิบ

2 คือ ฝา

3 คือ ฐาน

4 คือ ทั้งหมด

z คือ สี

1 คือ สีฟ้า

2 คือ สีเขียว

3 คือ โลหะ