

ค่า **kp** สำหรับตั้งค่าให้เหมาะแก่การเดินตามเส้น ถ้าเป็นเส้นตรง ให้เริ่มต้นที่ **0.35** หรือตามความเหมาะสม ถ้าไม่มีเส้นให้ตั้งค่าเป็น **0** หากเป็นเส้นโค้ง ให้เพิ่มตามความเหมาะสม จนหุ่นยนต์วิ่งไม่หลุดโค้ง

ความเร็วมอเตอร์ซ้ายและขวา มีค่า **0 - 100**

มีตัวแปรอยู่ 3 ค่า คือ

'f' คือ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ช้า ๆ

จนกว่าเซนเซอร์หน้า จะเจอพื้นสีดำ

'c' คือ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ช้า ๆ

จนกว่าเซนเซอร์ที่อยู่ระหว่างล้อ จะเจอพื้นสีดำ

'n' คือ หุ่นยนต์จะไม่มีการเคลื่อนที่ใด ๆ คือหุ่นยนต์จะไม่มีการเลือกใช้เงื่อนไขใด ๆ ทั้งสิ้น

มีตัวแปรอยู่ 4 ค่า คือ

's' คือ หุ่นยนต์จะหยุด

'p' คือ หุ่นยนต์จะข้ามเส้นมาอีกฝั่งของเส้น

'l' คือ หุ่นยนต์จะหมุนซ้าย

'r' คือ หุ่นยนต์จะหมุนขวา

เป็นค่าดีเรีย การสะท้อนกลับ ของการเลือกตัวแปรสำหรับหมุนตัว และสำหรับหยุด เช่น หากมีการกำหนดการหมุนตัวของหุ่นยนต์และเลือกตัวเซนเซอร์แต่ละเส้นแล้ว หุ่นยนต์หมุนเลยเส้นเซนเซอร์ไม่ค้อมเส้นตรงกลางพอดี ให้เพิ่มค่านี้ขึ้น หรือหมุนไม่ถึงให้ลดค่านี้ หรือการหยุดก็เช่นเดียวกัน

```
fline(50, 50, 0.45, "a0", 'f', 'p', 50, "a6", 10);
```

ค่าควบคุมเป้าหมายของการเดินตามเส้น ซึ่งมีตัวแปรอยู่ 2 ประเภท คือ

1. ใช้เซนเซอร์เป็นตัวกำหนดเป้าหมาย ซึ่งมีตัวแปรที่กำหนดคือ

เป็น **0** หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ จนกว่าเซนเซอร์ข้างหน้าจะเจอเส้นตัดที่มีลักษณะตั้งฉากกับเส้นที่กำลังเดินไป หากเจอเส้นจะจบเป้าหมาย

เป็น **"a0"** หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ จนกว่าเซนเซอร์ข้างหน้าตัว **a0** จะเจอเส้นตัดที่มีลักษณะตั้งฉากหรือไม่ก็ได้กับเส้นที่กำลังเดินไป หากเจอเส้นจะจบเป้าหมาย

เป็น **"a7"** หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ จนกว่าเซนเซอร์ข้างหน้าตัว **a7** จะเจอเส้นตัดที่มีลักษณะตั้งฉากหรือไม่ก็ได้กับเส้นที่กำลังเดินไป หากเจอเส้นจะจบเป้าหมาย

2. ใช้ระยะทางเป็นตัวกำหนดเป้าหมาย ซึ่งมีตัวแปรที่กำหนดคือ ใส่ตัวเลขอะไรก็ได้ ตั้งแต่ **1** ขึ้นไป ตัวเลขที่ใส่คือ ระยะทาง ที่ใกล้เคียงกับ หน่วยเซนติเมตร

ตัวแปรนี้คือ ความเร็วในการหมุน จะมีผลต่อเมื่อมีการเรียนใช้ตัวแปร 'l' คือ หุ่นยนต์จะหมุนซ้าย และตัวแปร 'r' คือ หุ่นยนต์จะหมุนขวา

ตัวแปรนี้เอาไว้สำหรับกำหนดการแตะเส้นดำเพื่อหยุดเมื่อมีการหมุนของหุ่นยนต์ เมื่อมีการเลือกตัวแปรเป็น 'l' และ 'r'

สำหรับหมุนซ้าย ให้เลือกเป็น **"a0", "a1", "a2", "a3"**

สำหรับหมุนขวา ให้เลือกเป็น **"a7", "a6", "a5", "a4"**

ทั้งนี้ทั้งนั้นจะขึ้นอยู่กับความเร็วในการ