

## 1.วิธีคิด

ในการทำแขนกลเราจะต้องใช้ servo motor ทั้งหมด 4 ตัวในการเป็น joint ในการหมุน และต้องมีแขนจับ ซึ่งเป็นการนำวัสดุที่เหลือใช้มาทำเป็นแขนจับ คล้าย ๆ กับคีม เพื่อให้หนีบและคลายได้

## 2.การทำงานของโปรแกรม

```
void setup()
```

```
{   เช็ตค่าเริ่มต้น servo
```

```
    ser1.attach(9);
```

```
    ser2.attach(10);
```

```
    ser3.attach(11);
```

```
    ser4.attach(12);
```

```
    ser1.write(135);
```

```
    ser2.write(40);
```

```
    ser3.write(90);
```

```
    ser4.write(180);
```

```
}
```

```
void loop()
```

```
{
```

```
    for (int i = 40; i >= 0; i--)
```

```
        หมุนลง
```

```
    {
```

```
        ser2.write(i);
```

```
        delay(10);
```

```
}
```

```
delay(1000);
```

```
for (int i = 180; i >= 90; i--)
```

จับ

```
{
```

```
    ser4.write(i);
```

```
    delay(10);
```

```
}
```

```
delay(1000);
```

```
for (int i = 0; i <= 40; i++)
```

หมุนขึ้น

```
{
```

```
    ser2.write(i);
```

```
    delay(10);
```

```
}
```

```
delay(1000);
```

```
for (int i = 135; i >= 45; i--)
```

ไปขวา

```
{
```

```
    ser1.write(i);
```

```
    delay(10);
```

```
}
```

```
delay(1000);
```

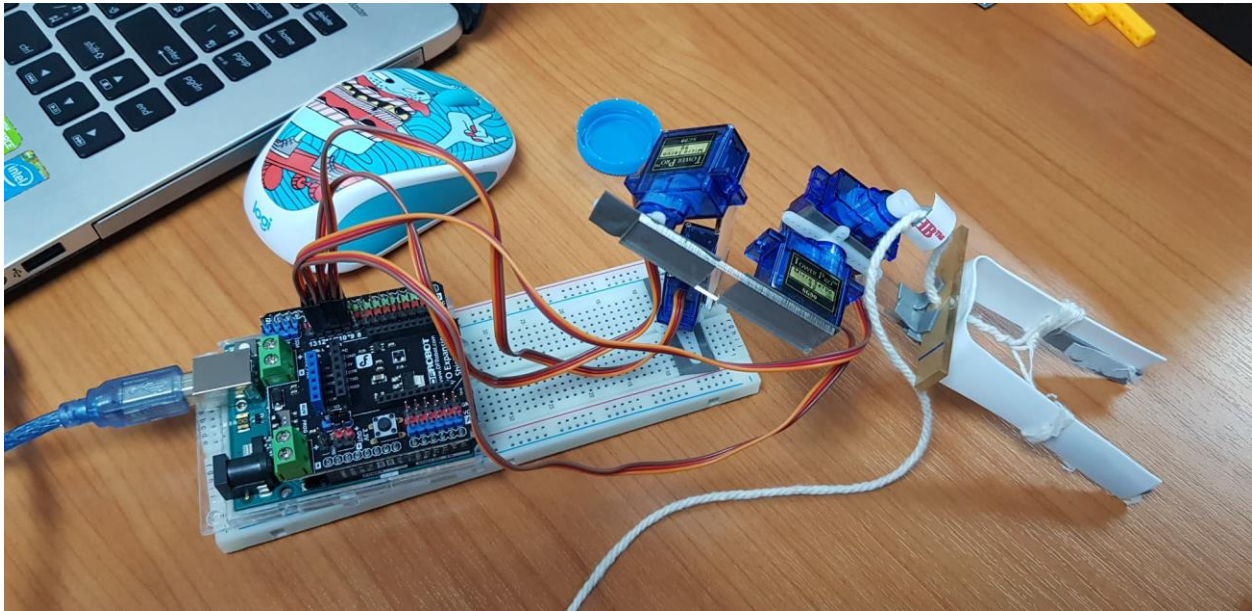
```
for (int i = 90; i <= 180; i++)
```

ปล่อย

```
{
```

```
    ser4.write(i);
```

```
    delay(10);  
}  
  
delay(1000);  
  
ser1.write(135);  
  
delay(1000);  
}
```



Link : <https://www.youtube.com/watch?v=zeu6SFrufBU>