

รูปแบบการใช้งานฟังก์ชันต่างๆ

ที่	ฟังก์ชัน	หน้าที่
1	st(มอเตอร์ซ้าย,มอเตอร์ขวา ,เวลา);	เอาไว้สำหรับจุดstart stop จะเดินหน้า ถอยหลัง หรือเลี้ยวตามเวลาก็ได้
2	p0;	แทร็คห้องเดินหน้าวิ่งเดินห้แค่100 เมื่อเซนเซอร์ตัวกลางเจอดำ จะถอยตั้งตัวและหยุด
3	p(+ความเร็วมอเตอร์ซ้ายขวา);	แทร็คห้องเดินหน้า (ปรับความเร็วเดินหน้าได้) เมื่อเซนเซอร์ตัวกลางเจอดำ จะถอยตั้งตัวและหยุด
4	ps();	หยุดที่ดำ เมื่อเซนเซอร์ซ้ายและขวาเจอดำ
5	ps(+ความเร็วมอเตอร์ซ้ายขวา);	หยุดที่ดำ (ปรับความเร็วเดินหน้าได้) เมื่อเซนเซอร์ซ้ายและขวาเจอดำ
6	cpp(+มอเตอร์ซ้าย,มอเตอร์ขวา ,องศาทิศ)	แทร็คทิศเดินหน้าร่วมกับแทร็คห้อง เมื่อเซนเซอร์ตัวกลางเจอดำจะหยุด
7	cpp(+มอเตอร์ซ้าย,มอเตอร์ขวา ,องศาทิศ,จำนวนนับ)	แทร็คทิศเดินหน้าร่วมกับแทร็คห้อง ตามจำนวนนับ
8	cpt(มอเตอร์ซ้าย,มอเตอร์ขวา ,องศาทิศ)	เลี้ยวล้อคทิศ(ปรับแต่งมอเตอร์ซ้ายขวาได้อย่างอิสระ)
9	cp(+ความเร็วมอเตอร์ทั้ง2 ,องศาทิศ)	เลี้ยวซ้ายล้อคทิศ
10	cp(+ความเร็วมอเตอร์ทั้ง2 ,เลี้ยวชดเชยมอเตอร์ทั้ง2,เวลา)	ล้อคทิศ90องศาทางซ้ายอัตโนมัติโดยไม่ต้องวัดทิศ
11	cpr(+ความเร็วมอเตอร์ทั้ง2 ,องศาทิศ)	เลี้ยวขวาล้อคทิศ
12	cpr(+ความเร็วมอเตอร์ทั้ง2 ,เลี้ยวชดเชยมอเตอร์ทั้ง2,เวลา)	ล้อคทิศ90องศาทางขวาอัตโนมัติโดยไม่ต้องวัดทิศ
13	l(+ความเร็วมอเตอร์,เวลา);	เลี้ยวซ้ายตามเวลา
14	r(+ความเร็วมอเตอร์,เวลา);	เลี้ยวขวาตามเวลา
15	b(+ความเร็วมอเตอร์,เวลา);	ถอยหลังตามเวลา
16	cpb(+มอเตอร์ซ้าย,มอเตอร์ขวา ,องศาทิศ)	แทร็คทิศถอยหลังตามจำนวนนับ
17	shoot(เวลาที่ยิง);	ยิงลูกบาศก์
18	ana20;	วัดแสง วัดทิศ โดยปกติจะอยู่ที่ Menu0
19	sv_knob();	วัดองศาServo Motor

