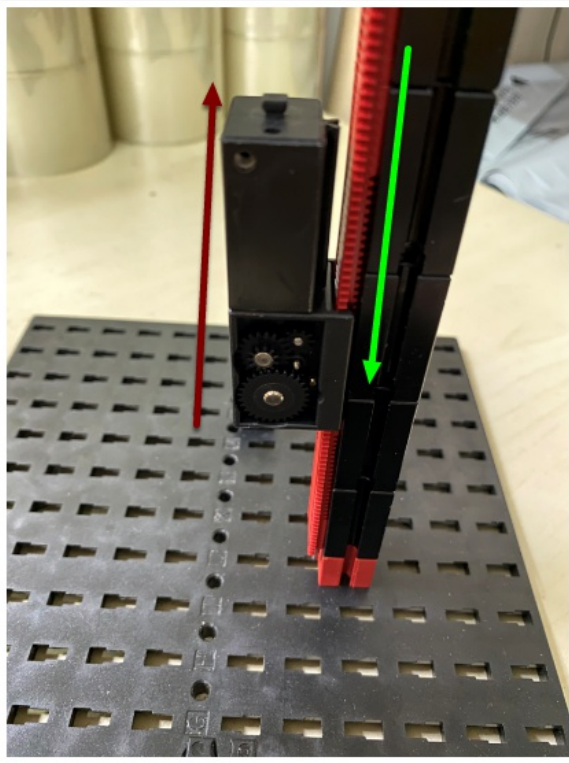


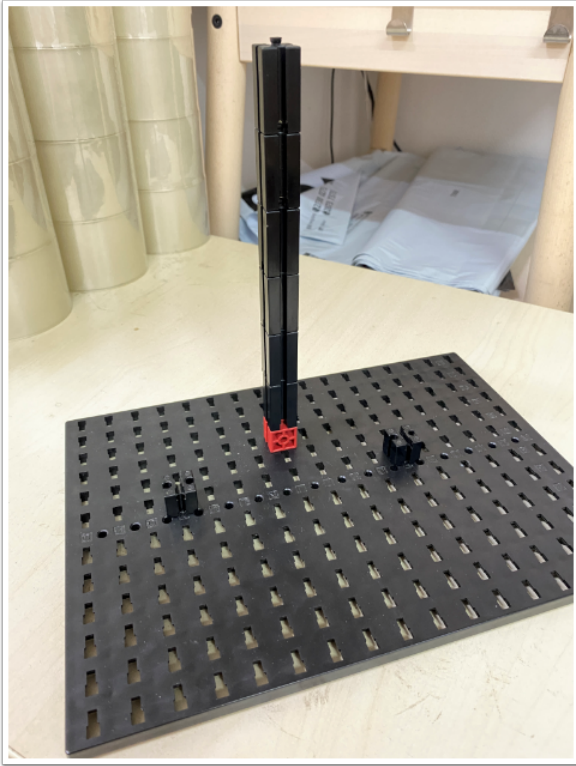
上下移動和水平移動方法

如果要做出上下移動或水平移動，我們可選擇用以上套件做出來。

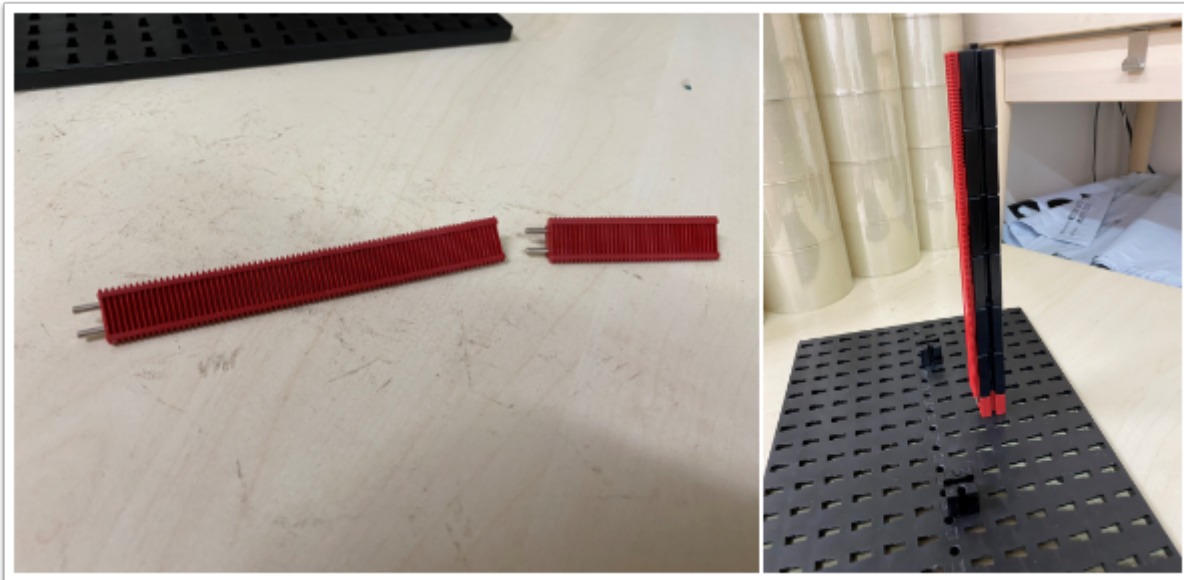
			
1x Motor Rack gearbox (額外購買)	2~? x Rack 30/60mm (額外購買)	1x DC Motor XS (STEM II 包含)	? x 30mm blocks (STEM II 包含 12x)



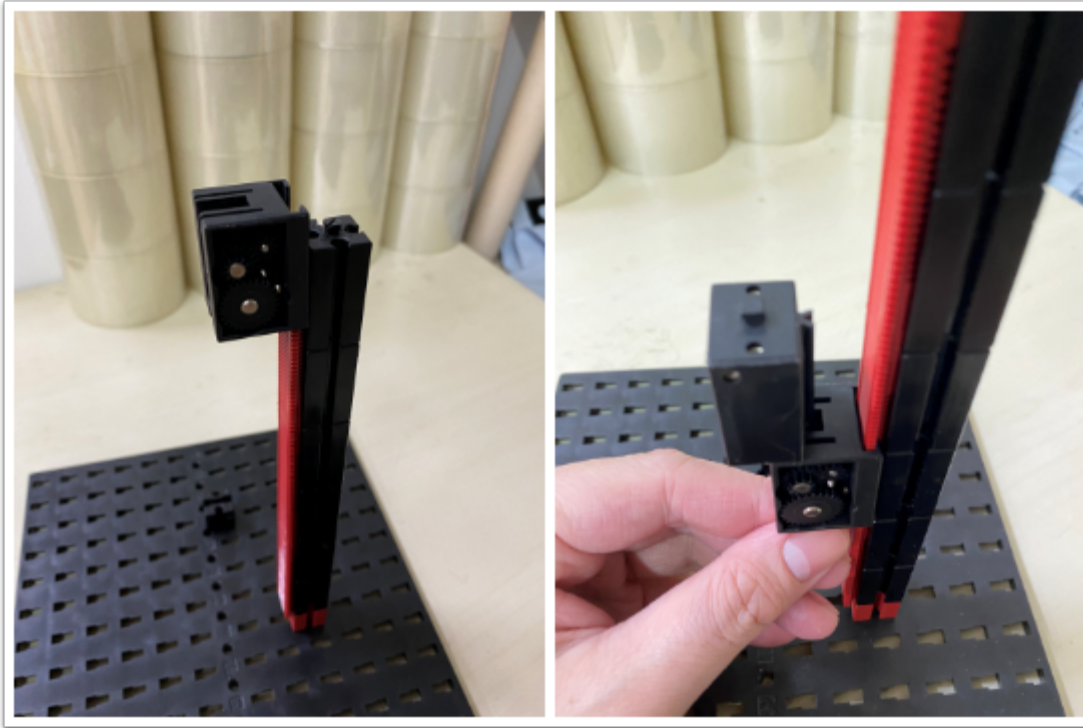
💡 motor 裝上 rack gearbox 後，會跟紅色的 rack 接軌，就可編程motor順時針/逆時針轉令 motor 上下移動。



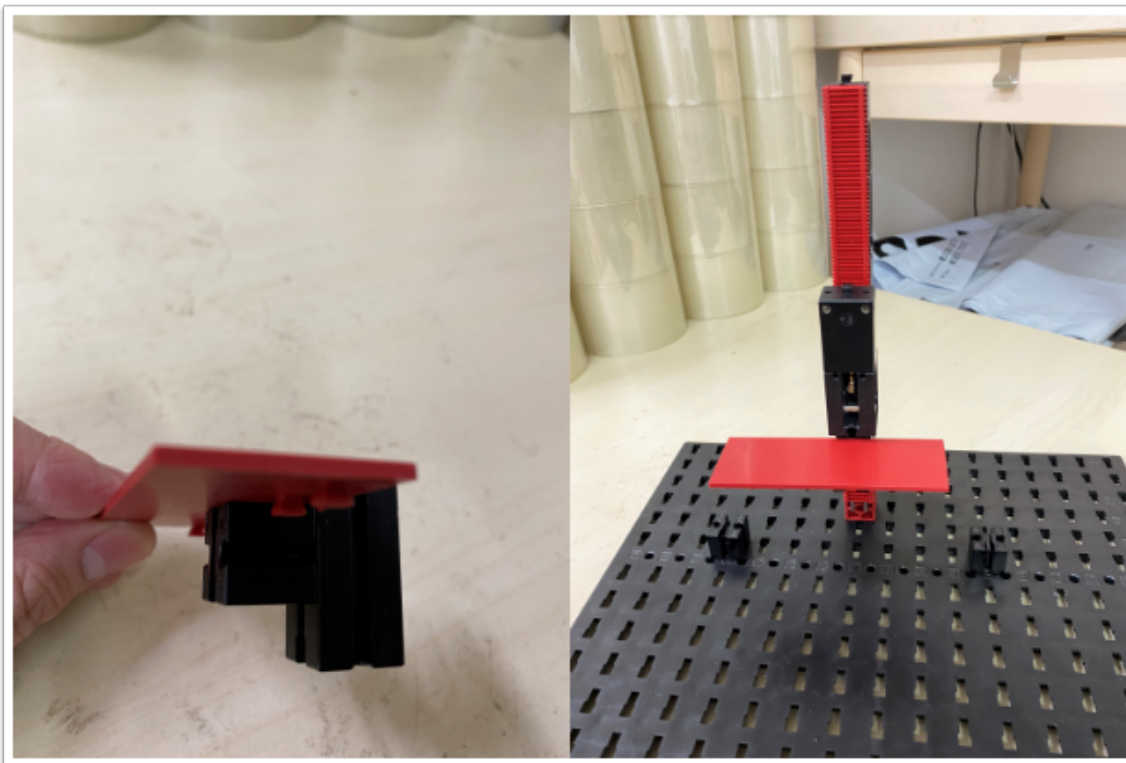
我們先做好基本的結構，中間支柱的長度大約是6-7個30mm block，視乎你的需要。
兩個15mm block是用來安裝light sensor。



按照你支柱的長度砌出軌道，軌道的長度比支柱短即可。然後把做好的軌道打直插進支柱。



把motor rack gearbox滑入軌道，再裝上摩打。注意安裝的方向。



加上紅色板後就可以運送貨物升降，把插在gearbox底部。

接下來，有兩個問題出現了。

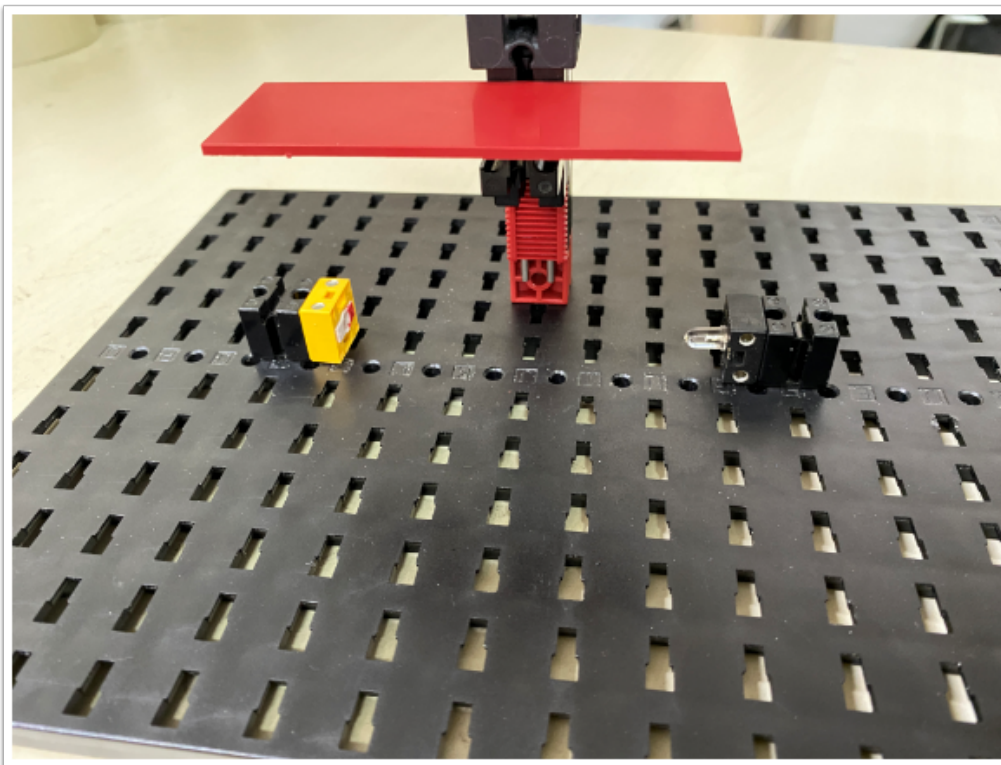
第一，當向上的時候摩打會不停地向上不會停下。第二，向下亦是同樣。如何解決？



第一個問題，我們可以裝上一個switch，摩打上升到按下switch就會

1. 停下
2. 幾秒後向相反方向移動。

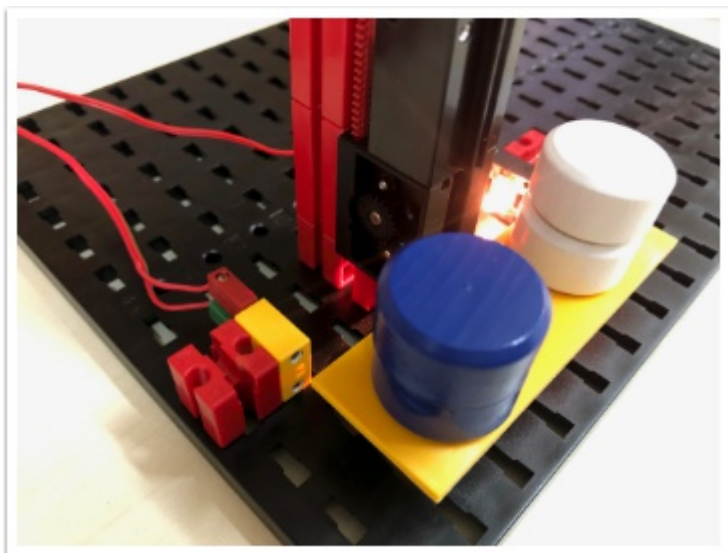
那麼下方除了安裝多一個switch之外有沒有其他方法呢？



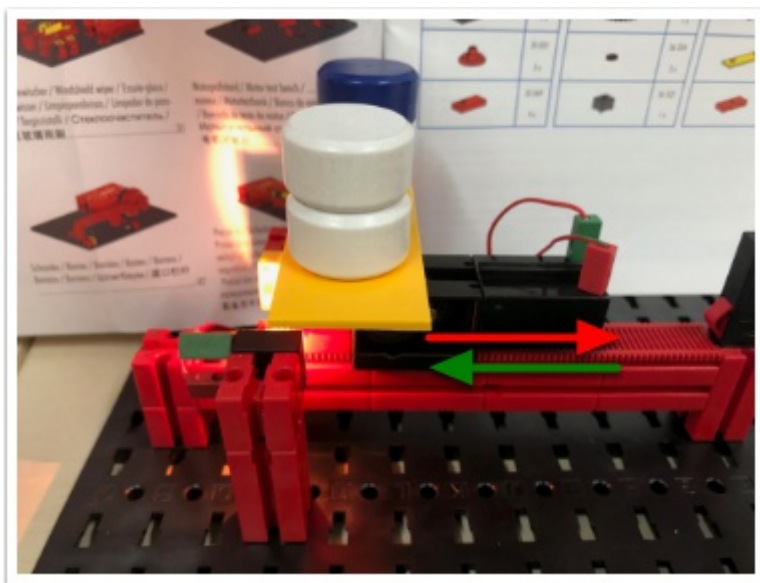
我們這裡可以使用光柵，當軌道移動到擋住光線照射進light sensor時將會執行相同的動作

1. 停下

2. 幾秒後向相反方向移動。



同樣的問題我們在下方加入light sensor解決。



另外可以把模型水平建構做出水平移動的效果（上圖）。