

รายงานโครงงานหมายเลข EE049/2565



การควบคุมล้อแมคคาน้ำสำหรับการเคลื่อนที่อย่างชาญฉลาด
ของหุ่นยนต์ด้วย Raspberry Pi

นายธนากร	สำราญบำรุง	62130640347
นายศุภกรณ์	ศรีบัว	62130640806

รายงานนี้เป็นรายงานโครงงานของนักศึกษาชั้นปีที่ 4 ซึ่งเสนอเป็นส่วนหนึ่ง
ในหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ คณะวิศวกรรมศาสตร์
มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี

Project Report No.049/2565



Mecanum Wheel Control for Intelligent Movement
of Robots with Raspberry Pi

Mr.Tanakorn	Samranbamrung	62130640347
Mr.Supkorn	Sribua	62130640806

This is the Report of the Fourth-Year Project Assignment Submitted in Partial
Fulfillment of the Requirements for the Bachelor Degree of Engineering

Department of Electrical and Electronics Engineering

The Faculty of Engineering

Ubon Ratchathani University

การควบคุมล้อแมคคาน้ำสำหรับการเคลื่อนที่อย่างชาญฉลาดของหุ่นยนต์ด้วย Raspberry Pi

โดย นายธนากร สำราญบำรุง

นายศุภกรณ์ ศรีบัว

ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์


อาจารย์ที่ปรึกษา ดร.ธีรวุฒิ ไชยธรรม


อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม นายผดุง กิจแสง


อาจารย์ผู้ร่วมประเมินโครงการ

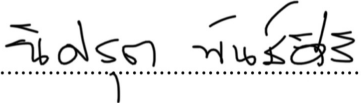

.....

(ดร.ธีรวุฒิ ไชยธรรม)
อาจารย์ที่ปรึกษา


.....
(นายผดุง กิจแสง)
อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม


.....
(ผศ.ดร.ประสิทธิ์ นครราช)
กรรมการผู้ร่วมประเมินโครงการ


.....
(ดร.กัณฑณ แก้วทิพย์)
กรรมการผู้ร่วมประเมินโครงการ


.....
(ดร.นิตสุต พันธุ์ศิริ)
กรรมการผู้ร่วมประเมินโครงการ

Faculty of Engineering, UBU

Mecanum Wheel Control for Intelligent Movement of Robots with Raspberry Pi

By Mr.Tanakorn Samranbamrung

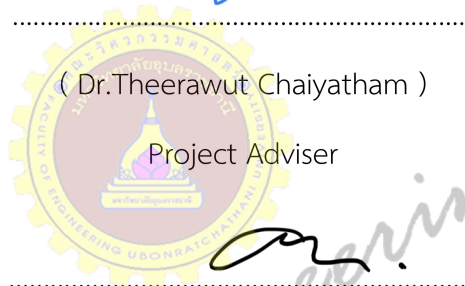
Mr.Supkorn Sribua

Department of Electrical and Electronics Engineering

Project Adviser: Dr.Theerawut Chaiyatham

Project Co-Adviser: Mr.Padung Kitsawang

Project Committee



(Dr.Theerawut Chaiyatham)

Project Adviser

(Mr.Padung Kitsawang)

Project Associate advisor

(Asst. Prof. Dr. Prasit Nakonrat)

Committee

(Dr. Kantapon Kaewtip)

Committee

(Dr. Nisarut Phansiri)

Committee

Faculty of Engineering, UBU