

ชื่อปริญญาบัตร “ เรือให้อาหารปลาอัตโนมัติ ”

ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
ปีการศึกษา 2548

โดย นาย ชัยรัตน์ บุตรนาพา

รหัสนักศึกษา 45130296

นาย ปิยะฉัฐ ประชานันท์

รหัสนักศึกษา 45130957

อาจารย์ที่ปรึกษา อ. กมลสันต์ คาโรจน์

บทคัดย่อ

โครงการนี้ได้ทำการสร้างเรือให้อาหารปลาอัตโนมัติ แบบกำหนดเวลาและให้ตรงสถานที่ โดยเมื่อถึงเวลาที่ตั้งไว้เรือจะแล่นไปให้อาหารตรงจุดให้อาหาร และจะกลับเข้าฝั่งเองเมื่อให้อาหารเสร็จ โดยใช้มอเตอร์กระแสตรงช่วยให้เรือเคลื่อนที่ไปให้อาหาร และมีนาฬิกาเป็นตัวตั้งเวลาในการทำงาน ทิศทางการเคลื่อนที่ของเรื่อนั้น จะใช้เชือกผูกตรึงเสาเพื่อให้เรือเคลื่อนที่ไปตามเส้นทาง และให้อาหารตรงจุดเดิม ระบบที่ควบคุมแบบอัตโนมัตินี้ได้นำไมโครคอนโทรลเลอร์มาใช้ควบคุม เพื่อให้บรรลุเป้าหมาย

Project Title "Automatic fish feeders"

Department of Electrical and Electronics Engineering, Faculty of Engineering, Ubonrachathani University. 2002

By Mr. Chairat Butnapa ID. 45130296

Mr.Piyanat Prachanun ID. 45130957

Project Advisor Mr.Komson Daroj

Abstract

Automatic fish feeders constructed in this project is controlled sequently. First the feeder move to the target point, in the middle of pond, according to a set time. Then, it feeds foods to fishes. When feeding process is finished , it move back. DC Motor is used to move the feeder and feeding process. Microcontroller is adopted to achieve in those purposes.

บทคัดย่อ

โครงการนี้ได้ทำการสร้างเรือให้อาหารปลาอัตโนมัติ แบบกำหนดเวลาและให้ตรงสถานที่ โดยเมื่อถึงเวลาที่ตั้งไว้เรือจะแล่นไปให้อาหารตรงจุดให้อาหาร และจะกลับเข้าฝั่งเองเมื่อให้อาหารเสร็จ โดยใช้มอเตอร์กระแสตรงช่วยให้เรือเคลื่อนที่ไปให้อาหาร และมีนาฬิกาเป็นตัวตั้งเวลาในการทำงาน ทิศทางการเคลื่อนที่ของเรื่อนั้น จะใช้เชือกผูกตรึงเสาเพื่อให้เรือเคลื่อนที่ไปตามเส้นทาง และให้อาหารตรงจุดเดิม ระบบที่ควบคุมแบบอัตโนมัติได้นำไมโครคอนโทรลเลอร์มาใช้ควบคุม เพื่อให้บรรลุเป้าหมาย

Abstract

Automatic fish feeders constructed in this project is controlled sequently. First the feeder move to the target point, in the middle of pond, according to a set time. Then, it feeds foods to fishes. When feeding process is finished , it move back. DC Motor is used to move the feeder and feeding process. Microcontroller is adopted to achieve in those purposes.