

ระบบแขนกลอัตโนมัติ

โดย นายปิยะนัฐ บัวผัน
นายปฏิพัทธ์ พลเยี่ยม

บทคัดย่อ

โครงการพัฒนาระบบแขนกลอัตโนมัติที่ใช้ในการจับเก็บสิ่งของ แบ่งการทำงานเป็น 2 ส่วน คือการจับสิ่งของจากข้างนอกเข้ามาเก็บในชั้นวางและการจับสิ่งของจากชั้นวางออกมาข้างนอก โดยสั่งงานจากคอมพิวเตอร์ผ่านทางพอร์ต RS232 ควบคุมไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล MCS-51 เบอร์ AT 89C51AC3 ที่อยู่กับแขนกล ทำหน้าที่ควบคุมมอเตอร์และไมโครสวิทช์ต่างๆ ให้เคลื่อนที่ไปตามคำสั่ง จากการทดสอบระบบแขนกลอัตโนมัติที่พัฒนาขึ้น สามารถจับสิ่งของเข้าและออกจากชั้นวางได้ถูกต้องตามที่ต้องการ ระบบแขนกลอัตโนมัติมีข้อจำกัดของมอเตอร์ที่มีขนาดเล็กไม่สามารถจับสิ่งของที่มีน้ำหนักมากได้

Automatic arm systems.

By Mr.Piyanat Buaphan

Mr.Patipat Polyiam

Abstract

Project development arm in the automatic storage of articles. The work is divided into two parts to catch things from the outside to keep the shelves and shelves to hold items from the outside. By commands from the computer via the RS232 port control microcontroller MCS-51 RUBBER AT 89C51AC3 is with the arm. To control motors, and micro switches are. To move the order. The experiment developed an automated robot. Can hold things in and out of the shelves are the latest. Automatic robot system is limited to a small motor can not handle things that weigh a lot.