

ชื่อเรื่อง “การศึกษาออกแบบและสร้างหุ่นยนต์เดินตามเส้นอัตโนมัติ”

โดย นายเจษฎา ชานันโท

นายอธิราช จันทรวงศ์

บทคัดย่อ

รายงานโครงการฉบับนี้ได้นำเสนอ การออกแบบ และใช้ ชุดโปรแกรมแบบควบคุมได้ (พีเอลซี) ในการควบ-คุมการทำงานของหุ่นยนต์โดยทำตามลำดับขั้นตอนเคลื่อนที่ไปตามเส้นที่กำหนดไว้โดยใช้เข็มโดยร่องย่างง่ายในการตรวจจับระยะทาง และใช้เซ็นเซอร์ในการตรวจจับสีของลูกปุ่งเป้าหมาย และแหงมันให้แตก

ชิ้นหุ่นยนต์ที่จัดทำขึ้นนี้ใช้ระบบขั้นเคลื่อน โดยใช้มอเตอร์กระแสตรง อาศัยความแตกต่างของทิศทางการหมุนของมอเตอร์สองตัวในการบังคับเลี้ยว และใช้เซ็นเซอร์สี(แสงสีแดง)ในการตรวจสีลูกปุ่งเป้าหมาย ชิ้นหุ่นยนต์ดังกล่าวมีความเที่ยงตรง และนำเข้าถือได้ในระดับหนึ่ง มีความเหมาะสมสำหรับการศึกษาในระดับนี้

Title "Design and Construction Automatic Guideline Robot "

By Mr. Jessada Shanunto

Mr. Athirad Jantharawong

Abstract

This project presents how to design and use programmable logic controller (PLC) for controlling the sequence step of robot to move along the guide line by the simple encoder and use the color sensor to detect the target balloon and burst it.

For the driving system , we use 2 direct current motors , the difference of the direction of the rotation of them to control the steering system and use the color sensor (which has the red beam) to detect the target balloon. This robot has an acceptable accuracy level which makes it very appropriately for this level production and research in the near future.

กิตติกรรมประกาศ

ผู้เขียนขอขอบพระคุณบุคลต่อไปนี้ ที่ช่วยให้โครงการนี้สำเร็จลุล่วงไปด้วยดี

-อาจารย์อิศรา ปัทมธรรมกุล ให้คำแนะนำและคำปรึกษาที่เป็นประโยชน์ในการค้นคว้าและแก้ไขปัญหา

-อาจารย์ตะวัน สังขกेम ให้ข้อมูลในการทำการศึกษาค้นคว้าเพื่อใช้ประกอบในการทำโครงการ

-รศ.ดร. ชิต เหล่าวัฒนา พร้อมทั้งอาจารย์และนักศึกษาภาควิชาสหเวชกรรมเครื่องกล สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ที่ช่วยให้คำปรึกษาเกี่ยวกับเทคนิควิธีการในการสร้างหุ่นยนต์ และให้ข้อมูลที่เป็นประโยชน์ในการทำโครงการในครั้งนี้

-พี่และเพื่อนวิศวกรรมไฟฟ้า มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี

-และขอกราบขอบพระคุณบิดา นารดา และเพื่อนๆที่เคยเป็นกำลังใจ จนสามารถทำโครงการสำเร็จลุล่วงไปด้วยดี