

ระบบควบคุมแขนกล

ปีการศึกษา 2538

โดย

นายสุรเชษฐ์ สุขอนันต์

นายชำนาญ เฉลิมพล

นายพรเทพ ผาสุกโกวิทสิริ

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์อัคราวุธ สีดาคน

บทคัดย่อ

โครงการวิศวกรรมฉบับนี้ได้นำเอาชุดไมโครคอนโทรลเลอร์สำเร็จรูป Z84C11 PLUS มาพัฒนาใช้งานโดยการเชื่อมต่อ (Interface) และเขียนคำสั่ง (Program) ควบคุมการทำงานของสเต็ปปีงมอเตอร์ (Stepping Motor) ทั้งหมดที่ประกอบเป็นแขนกลเพื่อให้เคลื่อนที่ไปในทิศทางที่ต้องการ ในการควบคุมแขนกลนี้จะสามารถสั่งได้ทั้งแบบ MANUAL และ MEMORY จากปุ่มบังคับ