

หุ่นยนต์ขนส่ง ปีการศึกษา 2543

โดย

นาย นิพนธ์ เจนพิชิตกุลชัย

นายปรเมศวร์ วัฒนนะ

นาย สุภมัย วรศิลป์

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ ชัยณรงค์ คล้ายมณี

บทคัดย่อ

โครงงานวิศวกรรมศาสตรบัณฑิตนี้ กล่าวถึงการประดิษฐ์หุ่นยนต์รับ - ส่งสิ่งของ โดยใช้ ไมโครคอนโทรลเลอร์ MCS-51 มาควบคุมการทำงานของมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรง (DC Motor) เพื่อให้หุ่นยนต์รับ - ส่งสิ่งของ เคลื่อนที่ไปในทิศทางที่ต้องการ ในการควบคุมหุ่นยนต์ จะเป็นแบบอัตโนมัติ โดยหุ่นยนต์สามารถเดินตามเส้นที่กำหนดในแนวระนาบได้ และหยิบจับสิ่งของได้โดยอัตโนมัติด้วยเช่นกัน และมีรีโมทคอนโทรลสามารถสั่งงานหุ่นยนต์ให้มาหาได้ตามสถานีต่าง ๆ