

หุ่นยนต์ VR - I  
ปีการศึกษา 2544

โดย

นายกิตติ

ถาวรกุล

นายสุภสวัสดิ์

กรอุณา

นายวัชรพงษ์

วิมลจรรย์บุสย์

อาจารย์ที่ปรึกษา

ผู้ช่วยศาสตราจารย์วิชิต บัวแก้ว

อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม

อาจารย์สมชาย แยมใส

บทคัดย่อ

โครงการวิศวกรรมฉบับนี้ มีวัตถุประสงค์เพื่อออกแบบและสร้างหุ่นยนต์  
ต้นแบบที่สามารถเคลื่อนที่ได้ทั้งในแนวราบ และในแนวตั้ง ซึ่งหุ่นยนต์นี้สามารถแบ่งออกเป็น  
3 ส่วนคือ

1. ส่วนที่เคลื่อนที่ในแนวตั้ง
2. ส่วนที่เคลื่อนที่ในแนวราบ
3. ส่วนที่ใช้ในการรับภาพ

โดยหุ่นยนต์นี้มีการเคลื่อนที่ในแนวตั้งด้วยระบบนิวแมติกส์ไฟฟ้า โดยมีพีแอลซีควบคุมการ  
เคลื่อนที่ขึ้น ลง ซ้าย และขวา ใช้ภาษาแลดเดอร์ในการเขียนโปรแกรม การเคลื่อนที่ในแนวราบ  
ด้วยระบบมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรง โดยมีแผงวงจรไฟฟ้าควบคุมการเคลื่อนที่ และเลี้ยวซ้าย  
ขวา และการรับภาพโดยใช้กล้องโทรทัศน์วงจรปิด

จากการทดลองพบว่าหุ่นยนต์ VR-1 สามารถเคลื่อนที่ได้ตามที่โปรแกรม  
กำหนดไว้