

แขนกลจับวัตถุอันตรายควบคุมระยะไกลผ่านสายเคเบิล

ปีการศึกษา 2541

โดย อาจารย์ที่ปรึกษา

นายชาญชัย แก้ววิเชียร

อาจารย์ธีระพงษ์ กิตติสยาม

นายภูวนาท มากเมือง

นายไสว ผอบเงิน

บทคัดย่อ

โครงการวิศวกรรมศาสตร์นี้ ได้กล่าวถึงการควบคุมตำแหน่งของแขนกล โดยใช้ไอซี คอมพาราเตอร์ทำหน้าที่เปรียบเทียบแรงดันอินพุท โดยใช้ DC มอเตอร์ขนาดเล็กเป็นมอเตอร์ ขับเคลื่อนแขนกล และใช้แขนของมนุษย์ควบคุมตำแหน่งและทิศทางของแขนกลผ่านสายเคเบิล ให้จับวัตถุอันตราย การวัดผลการทดสอบจะใช้การแจกแจงแบบ t (t - Distribution) ในการ ประเมินผลมีความผิดพลาดอยู่ในช่วง $-t_{0.05}$ และ $t_{0.05}$ ซึ่งมีความน่าเชื่อถือในทางสถิติ