

หุ่นยนต์ 6 ขา
ปีการศึกษา 2452

โดย

นายบุญโชค ศักดิ์ทัศน์

นายพงศ์ศักดิ์ วรานุสาสน์

นายสุพัฒน์ รบุดงค์

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ธีระพงษ์ กิตติสยาม

บทคัดย่อ

โครงการวิศวกรรมศาสตร์ฉบับนี้ กล่าวถึงการศึกษาาระบบหุ่นยนต์ 6 ขา โดยใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์ MCS-51 มาควบคุมการทำงานมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรง (DC Motor) เพื่อให้หุ่นยนต์ 6 ขาเดินไปในทิศทางที่ต้องการ ในการควบคุมหุ่นยนต์จะเป็นแบบอัตโนมัติ โดยหุ่นยนต์สามารถเดินตามเส้นทางที่กำหนดในแนวระนาบได้