

# แขนหุ่นยนต์ชนิดโปรแกรมได้

ปีการศึกษา 2543

โดย

นาย ธรรมบุญ

ร.ฤทธิ์บุญ

นาย พิเศษฐ์

สมบัตินนท์

นาย สมาน

รักพงษ์ไทย

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์สมภพ รอดอัมพร

## บทคัดย่อ

โครงงานวิศวกรรมฉบับนี้ได้นำชุดไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล PCI 16F877 มาทำการเชื่อมต่อ (Interface) และทำการเขียนคำสั่ง (Program) ควบคุมการทำงานของมอเตอร์กระแสตรง (Direct Current Motor) ทั้งหมดที่ประกอบขึ้นเป็นแขนหุ่นยนต์เพื่อให้สามารถควบคุมการเคลื่อนที่ไปในทิศทางที่ต้องการ และในการควบคุมนี้จะสามารถควบคุมได้สองลักษณะ คือ MANUAL & MEMORY จากคีย์บอร์ด (Keyboard)