หุ่นยนต์เคลื่อนที่อัตโนมัติ

ปีการศึกษา 2544

โดย

นาย สมชาติ รุ่งเรืองฤทธิชัย

นาย สุวัชชัย สุขวิโรจน์

นาย อนุสรน์ จิ้มลิ้ม

อาจารย์ที่ปรึกษา

อาจารย์ สมภพ รอดอัมพร

บทคัดย่อ

ปริญญานิพนธ์นี้มีวัตถุประสงค์ เพื่อการศึกษาและสร้างหุ่นยนต์เคลื่อนที่อัตโนมัติ โดยมีไมโครคอนโทรลเลอร์ ตระกูล MCS-51 เป็นตัวประมวลผลและควบคุมการทำงานทั้งหมดของหุ่นยนต์เคลื่อนที่อัตโนมัติ โดยสามารถเคลื่อนที่ในทางเรียบและหลบหลีกกำแพงโดยมีระบบตรวจจับเป็นอุลตร้าโซนิคทรานดิวเซอร์ เป็นตัวส่งคลื่นออกไปอาศัยคุณสมบัติการสะท้อนของคลื่นและสะท้อนกลับมาตรวจสอบ