กลุ่ม Lucky Number 13

ทีมงาน ความรับผิดชอบของสมาชิกในทีมงาน

1. กษิดิศ อินกอง 60010042 ออกแบบตัวรถ

2. กิรติ ชาวสามทอง 60010087 เขียนโค้ด

3. สหรัฐ รัตนโมคา 60011044 ต่อวงจร

หัวข้อโครงงาน

The Robot Protertor

ปัญหาหรือโจทย์ที่ต้องการแก้

การแข่งขันหุ่นยนต์มีลักษณะคล้ายกับการเล่น บอลลูนด่าน หรือ เล่นเตย โดยแบ่งเป็นทีมรุกและทีมรับสลับกันในการ แข่งแต่ละรอบ โดยทีมหนึ่งจะประกอบด้วยหุ่นยนต์ 7 ตัว ผ่ายทีมรุกจะต้องวิ่งไปหาฝั่งตรงข้าม จนผ่านเส้นแดง แล้วกลับมาอย่าง ปลอดภัย(ผ่านเส้นสีเหลือง) โดยที่ไม่ถูกทีมรับจับได้ ก็จะเป็นฝ่ายชนะในการแข่งขันรอบนั้น หุ่นยนต์ที่ถูกจับได้จะถูกตัดออกจาก การแข่งขันในรอบนั้น ส่วนทีมรับ จะสามารถวิ่งสกัดกั้นฝ่ายตรงข้ามในพื้นที่ป้องกันเท่านั้น ถ้าวิ่งออกนอกพื้นที่ก็จะถูกตัดออกจาก การแข่งขันในรอบนั้นเช่นกัน ถ้าไม่มีหุ่นยนต์ตัวไหนสามารถผ่านด่านได้ ทีมรับจะเป็นฝ่ายชนะ การแข่งขันของแต่ละรอบจะยุติเมื่อ ทีมรุกสามารถผ่านด่านได้สำเร็จ หรือเมื่อทีมใดทีมหนึ่งไม่เหลือผู้เล่น

แนวคิดในการแก้ปัญหา หรือในการสร้างหุ่นยนต์

รถจะมีทั้งหมด 3 ล้อ โดยมี 1 ล้อหน้า 2 ล้อหลัง สามารถขับเคลื่อนได้ 2 ล้อหลัง เพื่อความคล้องตัวและสมมาตรในการ เคลื่อนที่ และมีเซนเซอร์รอบตัว 4 จุด โดยมีกลยุทธ์การเคลื่อนที่ ดังนี้

- 1. เมื่อเป็นฝั่งรุก จะหันหน้าและเคลื่อนที่ในแนวตรง จะมีเซนเซอร์ตรวจจับโดยแบ่งเป็นชุดคำสั่งให้รถดังนี้
 - เซนเซอร์ หน้ารถ ให้รถหยุดเมื่อเจอสิ่งกีดขว้างด้านหน้า
 - เซนเซอร์ ซ้าย,ขวา + หน้ารถ ให้รถถอยหลัง เมื่อเจอสิ่งกิดขว้างด้านหน้าและด้านข้าง
 - เซนเซอร์ หลัง ให้รถอยู่กับที่
 - เมื่อไม่มีสัญญาณเซนเซอร์ให้รถวิ่งไปข้างหน้า
- 2. เมื่อเป็นฝั่งรับ จะหันรถเป็นแนวขว้าง จะมีเซนเซอร์ตรวจจับโดยแบ่งเป็นชุดคำสั่งให้รถดังนี้
 - เซนเซอร์ หน้ารถ ให้รถถอย
 - เซนเซอร์ ซ้าย,ขวา ให้เคลื่อนที่ตามเมื่อมีวัตถุ
 - เซนเซอร์ หน้ารถ ให้รถวิ่งไปข้างหน้า
 - เมื่อไม่มีสัญญาณเซนเซอร์ให้รถอยู่เฉยๆ

ขอบเขตของโครงงาน

ตัวรถมี 3 ล้อ ขนาด 10*10 ซม.(เป็นรูป สามเหลี่ยม) สูงประมาณ 10 ซม. ใช้มอเตอร์ 2 ตัว

เครื่องมือ อุปกรณ์ที่จำเป็นในการทำโครงงาน

ล้อ 3 ล้อ, มอเตอร์ 2 ตัว,ถ่านชาร์จ Li-ion 18650 ขนาด 3400 mAh 3.7V 1 ก้อน , เซ็นเซอร์ 4 ตัว , โครงรถ ,ที่ชาร์จ แบตถ่าน, สายไฟ

วิธีการดำเนินงาน

รายการ	W	W	W	W	W	W	W
	1-2	3	4-5	6-7	7-12	13-14	15
จัดกลุ่มและแบ่งหน้าที่	←→						
วางแผนกลยุทธ์และทำproject proposal		\longleftrightarrow					
ออกแบบรูปร่างรถ			←				
ทำตัวรถ				+			
เขียนโค้ด				•	-		
ปรับปรุงตัวรถและการทำงาน			•		-		
จัดทำรูปเล่ม						←	-
แข่งขัน							←

หมายเหตุ W1 เริ่มวันที่ 20 มกราคม 2563

ค่าใช้จ่าย

ล้อรถ 1 ล้อ = 35 บาท เซ็นเซอร์ 4 ตัว 65*4 = 260 บาท รวมประมาณ 295 บาท