กลุ่ม Banboontong

หัวข้อโครงงาน: Robot Defense

สมาชิก

1. นายปูรณ์พณิทธิ์ ดำศรี	60010627	ออกแบบตัวรถ ต่อวงจร
2. นางสาวยลรดี ศิริรักษ์	60010840	เขียนโค้ด จัดทำรายงาน
3. นายวิศิษฏิ์ศักดิ์ บุญทอง	60010942	ต่อวงจร เขียนโค้ด

ปัญหา

การแข่งขันหุ่นยนต์มีลักษณะคล้ายกับการเล่นบอลลูนด่านหรือการเล่นเตย โดยแบ่งเป็น 2 ทีม คือ ทีมรุกและทีมรับสลับกันในการแข่งแต่ละรอบ โดยทีมหนึ่งจะประกอบด้วยหุ่นยนต์ 7 ตัว ทีมรุกจะต้องวิ่งไป ทางฝั่งตรงข้ามจนผ่านเส้นสีแดง แล้วกลับมาที่ฝั่งตัวเอง (ผ่านเส้นสีเหลือง) โดยที่ไม่ให้ทีมรับจับได้ ก็จะเป็น ฝ่ายชนะในการแข่งขันรอบนั้น หุ่นยนต์ที่ถูกจับได้จะถูกตัดออกจากการแข่งขันในรอบนั้น ส่วนทีมรับจะ สามารถวิ่งสกัดกั้นฝ่ายตรงข้ามในพื้นที่ป้องกันเท่านั้น ถ้าวิ่งออกนอกพื้นที่ก็จะถูกตัดออกจากการแข่งขันใน รอบนั้นเช่นกัน ถ้าไม่มีหุ่นยนต์ตัวไหนสามารถผ่านด่านได้ ทีมรับจะเป็นฝ่ายชนะ การแข่งขันของแต่ละรอบจะ ยุติเมื่อทีมรุกสามารถผ่านด่านได้สำเร็จ หรือเมื่อทีมใดทีมหนึ่งไม่เหลือผู้เล่น

แนวคิดในการแก้ปัญหา

กลยุทธ์เกมรุก

การเดินรถตัวรถจะมีเซ็นเซอร์ 5 ตัว คือ เซนเซอร์ใต้ท้องรถเพื่อจับว่าถึงเส้นที่กำหนดหรือยัง เซ็นเซอร์ ด้านหน้า ด้านข้างซ้ายขวา และด้านหลังรถเพื่อตรวจจับรถคันอื่น เมื่อเซ็นเซอร์ด้านหน้าหรือด้านหลังตรวจจับ รถคันอื่นได้รถจะหยุด เซ็นเซอร์ที่ใต้ท้องรถจะทำหน้าที่ตรวจจับเส้นสีแดงว่ารถได้ผ่านโซนป้องกันมาแล้ว หลังจากนั้นจะทำการถอยหลังและเมื่อเซ็นเซอร์จับเส้นเหลืองรถจะหยุด เป็นการสิ้นสุดการแข่งขัน กลยทธ์เกมรับ

จะทำการตั้งรับฝ่ายตรงข้ามโดยการวิ่งเดินหน้าและถอยหลังในแนวนอน(แนวตรงข้ามกับเกมรับ) ใช้ เซ็นเซอร์ใต้ท้องรถตรวจจับเส้นขอบสนาม เมื่อพบเส้นจะเปลี่ยนทิศการวิ่งเพื่อไม่ให้รถออกนอกสนาม

ขอบเขตของโครงงาน

ตัวรถมีขนาดไม่เกิน 6*10 เซนติเมตร ความสูงประมาณ 8 เซนติเมตร ใช้ล้อ 4 ล้อในการขับเคลื่อน

เครื่องมือ หรืออุปกรณ์ที่จำเป็น

1. ล้อรถ 4 ล้อ

4. ถ่ายชาร์จ Li-ion 18650 ขนาด 3400 mAh 3.7V

2. โครงรถ

5. sensor 5 ตัว

3. มอเตอร์ 2 ตัว

6. สายไฟ

วิธีการดำเนินงาน

ตารางแสดงขั้นตอนการดำเนินงาน

สัปดาห์	W	W	W	W	W	W	W	W
รายการ	1-2	3-4	5-6	7-8	9-10	11-12	13-14	15
แบ่งหน้าที่การทำงาน								
ทำProposal								
ออกแบบตัวรถ								
สร้างรถแข่ง								
เขียนโค้ด								
ปรับปรุงและทดสอบ								
จัดทำรายงาน								
แข่งขัน								

ค่าใช้จ่าย

- 1. ล้อรถ ราคา 35 บาท/ล้อ * 2 = 70 บาท
- 2. sensor ราคา 65 บาท/อัน * 5 = 325 บาท

ราคารวม 395 บาท