

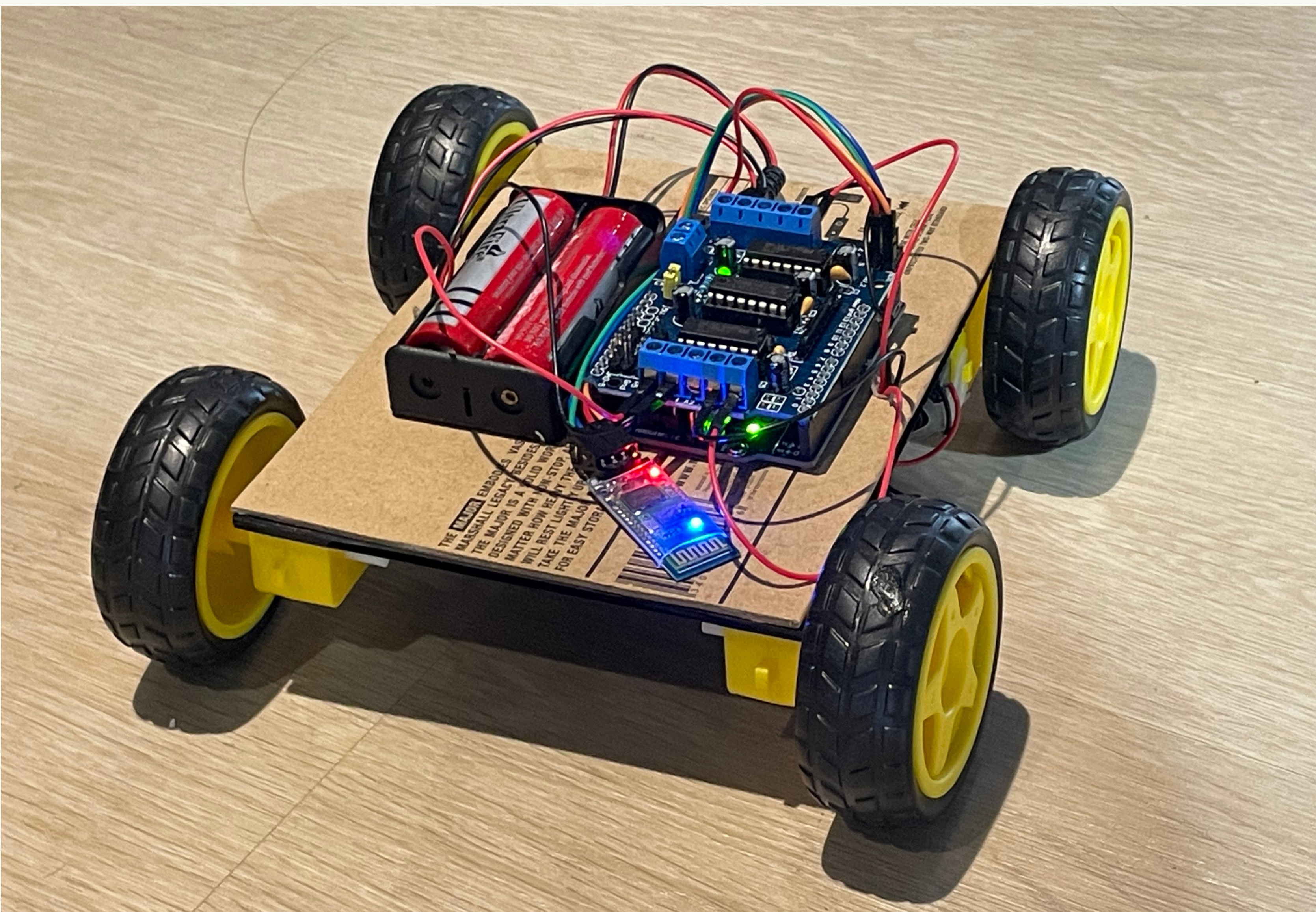
# SMART ป้อมยาม & Robocar Bluetooth Controller

C-PROGRAMMING PROJECT



**จัดทำโดย**

นายพรเสก ชื่นมี 65070147  
นายภควัฒน์ พันธุ์ภักดิ์วงศ์ 65070165



**อุปกรณ์ของ SMART ป้อมยาม**

- กระดาษลึง
- กล่องส่งพัสดุ
- 1 Ultra Sonic Sensor
- 1 Bread board
- 1 Arduino Uno Board
- 1 Servo Motor

**อุปกรณ์ของ ROBOCAR**

- 4 DC Motors
- 4 Wheels
- 1 L293D Motor Driver
- 1 Arduino Uno Board
- Connector Wires
- 2 18650 Li-Ion Batteries
- 1 Battery Holder with 2 Slots
- Car Platform
- 1 HC-06 Bluetooth Module



**การใช้งาน**

เปิดบลูทูธ: เปิดบลูทูธทั้งบนโทรศัพท์และบน Robocar  
การเชื่อมต่อ: เชื่อมต่อโทรศัพท์กับ Robocar ผ่านบลูทูธ  
การควบคุม: ใช้แอปบนโทรศัพท์เพื่อส่งคำสั่งไปยัง Robocar การเคลื่อนที่ไปข้างหน้า, ถอยหลัง, เลี้ยวซ้าย, เลี้ยวขวา

**ประโยชน์**

**การเรียนรู้และการศึกษา:**  
ช่วยในการเรียนรู้พื้นฐานของการเขียนโค้ด,การทำงานของเซ็นเซอร์,การควบคุมมอเตอร์, และการสื่อสารไร้สาย

**ทักษะการแก้ไข้ปัญหา:**  
การสร้างและการทดสอบRobocarช่วยในการพัฒนาทักษะการแก้ไข้ปัญหา

**ความสนุกสนาน:** เป็นกิจกรรมที่สนุกสำหรับทั้งเด็กและผู้ใหญ่

ตัวอย่างการใช้งาน

