

เอกสารคู่มือและคำอธิบายการใช้งานราวตากผ้าเก็บอัตโนมัติ

จัดทำโดย

นางสาวอาซาริยาห์ ภัทรเมษสิยาห์กุล 653050159-4 นางสาวสุทธิดา ถุงแก้ว รหัสนักศึกษา 653050430-6

เสนอ

อ.ดร.นฏกร ประมายันต์

เอกสารคู่มือการใช้งานเล่มนี้ เป็นส่วนหนึ่งของการประกอบการนำเสนอ รายวิชา
ED252014 Microcontroller and Robotic for Education ภาคการศึกษาปีที่ 2
ปีการศึกษา 2567 สาขาคอมพิวเตอร์ศึกษา คณะศึกษาศาสตร์ มหาวิทยาลัยขอนแก่น

คำนำ

คู่มือการใช้งานราวตากผ้าอัตโนมัติ ฉบับนี้ จัดทำขึ้นสำหรับรายวิชา ED252014 ไมโครคอนโทรลเลอร์ และหุ่นยนต์เพื่อการศึกษา ชั้นปีที่ 3 ภาคการศึกษาที่ 2 ปีการศึกษา 2567 โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อเป็นแนวทางใน การใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์และหุ่นยนต์เพื่อการศึกษาดังกล่าว คู่มือฉบับนี้มุ่งเน้นการอธิบายถึงการทำงานของ บอร์ด Arduino รุ่น Uno เพื่อใช้งานราวตากผ้าอัตโนมัติ และเพื่อผู้ใช้งานสามารถปฏิบัติตามได้อย่างมี ประสิทธิภาพ พร้อมทั้งเสริมสร้างทักษะด้านการเขียนโปรแกรมและการพัฒนาระบบงานที่เกี่ยวข้อง โดยผู้จัดทำ หวังว่าคู่มือฉบับนี้จะเป็นประโยชน์ต่อการศึกษาของผู้ใช้ไม่มากก็น้อย หากมีข้อบกพร่องหรือความคลาดเคลื่อน ประการใด ผู้จัดทำขออภัยไว้ ณ ที่นี้ และยินดีรับฟังข้อเสนอแนะเพื่อปรับปรุงให้ดียิ่งขึ้นต่อไป

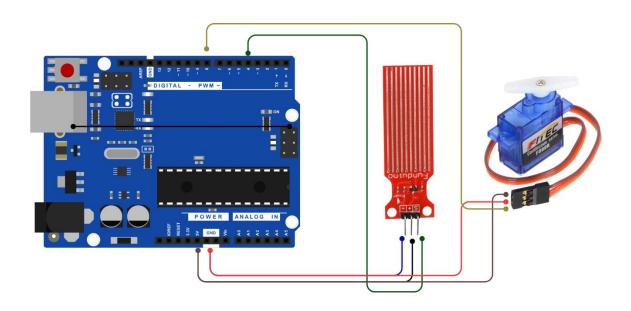
คณะผู้จัดทำ

สารบัญ

เรื่อง	หน้า
คำนำ	ก
สารบัญ	ข
คู่มือการใช้งานราวตากผ้าเก็บอัตโนมัติ	1
1. การต่อวงจรด้วยบอร์ด Arduino รุ่น Uno	1
2. การเขียนโปรแกรม	2
3. ภาพแบบจำลอง	
Microcontroller Code	3

คู่มือการใช้งานราวตากผ้าเก็บอัตโนมัติ

1. การต่อวงจรด้วยบอร์ด Arduino รุ่น Uno



ส่วนประกอบหลักในวงจร

- 1. Arduino Uno: บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ที่เป็นหัวใจของวงจร ทำหน้าที่รับข้อมูลจากเซ็นเซอร์และ ควบคุมเซอร์โวมอเตอร์
- 2. **เซ็นเซอร์ตรวจจับระดับน้ำ:** ในภาพคือโมดูล "Fli EC" (อาจเป็นเซ็นเซอร์ตรวจจับความชื้นหรือระดับน้ำ) ทำหน้าที่ตรวจจับว่าผ้าเปียกหรือแห้ง
- 3. **เซอร์โวมอเตอร์:** ทำหน้าที่เคลื่อนที่ราวตากผ้าเข้า-ออกตามสถานะของผ้า (เปียก/แห้ง)

การต่อวงจร

- 1. เซ็นเซอร์ตรวจจับระดับน้ำ:
 - o VCC (หรือ +): ต่อเข้ากับขา 5V บนบอร์ด Arduino Uno (สายสีแดงในภาพ)
 - o **GND (หรือ -):** ต่อเข้ากับขา GND บนบอร์ด Arduino Uno (สายสีดำในภาพ)

o **สัญญาณ (S):** ต่อเข้ากับขา Analog Input บนบอร์ด Arduino Uno (ขา A0 หรือ A1 ก็ได้, สายสีเขียวในภาพ)

2. เซอร์โวมอเตอร์

- o VCC (หรือ +): ต่อเข้ากับขา 5V บนบอร์ด Arduino Uno (สายสีแดงในภาพ)
- o **GND (หรือ -):** ต่อเข้ากับขา GND บนบอร์ด Arduino Uno (สายสีดำในภาพ)
- o **สัญญาณ:** ต่อเข้ากับขา Digital PWM บนบอร์ด Arduino Uno (ขาใดก็ได้ที่มีสัญลักษณ์ "~" เช่น ขา 9 หรือ 10, สายสีเหลืองในภาพ)

หลักการทำงาน

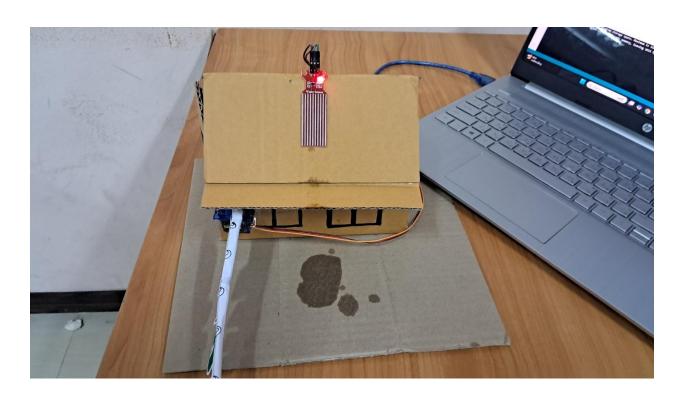
- 1. เซ็นเซอร์ตรวจจับระดับน้ำจะส่งค่าความชื้นหรือระดับน้ำไปยังบอร์ด Arduino Uno ผ่านขา Analog Input
- 2. บอร์ด Arduino Uno จะอ่านค่าจากเซ็นเซอร์และเปรียบเทียบกับค่าที่กำหนดไว้ (เช่น ค่าความชื้นที่บอก ว่าผ้าแห้ง)
- 3. ถ้าผ้าแห้ง (ค่าจากเซ็นเซอร์ตรงตามเงื่อนไข) บอร์ด Arduino Uno จะส่งสัญญาณ PWM ไปยังเซอร์โว มอเตอร์ เพื่อให้มอเตอร์เคลื่อนที่ราวตากผ้าเข้า
- 4. ถ้าผ้าเปียก (ค่าจากเซ็นเซอร์ไม่ตรงตามเงื่อนไข) บอร์ด Arduino Uno จะส่งสัญญาณ PWM ไปยังเซอร์โว มอเตอร์ เพื่อให้มอเตอร์เคลื่อนที่ราวตากผ้าออก

2. การเขียนโปรแกรม

```
File Edit Sketch Tools Help
                  Arduino Uno
       watersensor.ino
               #include <Servo.h>
               Servo rain servo;
               // กำหนดขาเซ็นเซอร์และเซอร์โวมอเตอร์
               int sensor pin = 4;
               int rain_servo_pin = 8; // เปลี่ยนขาเซอร์โวเป็นขา 8
               int val;
               void setup() {
                 pinMode(sensor pin, INPUT);
                 rain_servo.attach(rain_servo pin);
         11
                 // เริ่มการสื่อสาร Serial เพื่อดผลลัพธ์
                 Serial.begin(9600);
                 Serial.println("ระบบพร้อมทำงาน...");
               void loop() {
                 // อ่านค่าสถานะของเซ็นเซอร์
                 val = digitalRead(sensor_pin);
                 // แสดงค่าใน Serial Monitor
                 Serial.print("สถานะเซ็นเซอร์: ");
                 Serial.println(val);
                 // ตรวจสอบสถานะและควบคุม Servo
                 if (val == 0) {
                    rain servo.write(0);
                    Serial.println("ฝนตก -> เก็บราวตากผ้า");
                 } else {
                    rain servo.write(180);
                    Serial.println("ฝนหยุด -> กางราวตากผ้า");
                 // รอ 500 มิลลิวินาทีเพื่อลดการทำงานที่ถี่เกินไป
                 delay(500);
         37
```

3. ภาพแบบจำลอง









Microcontroller Code

