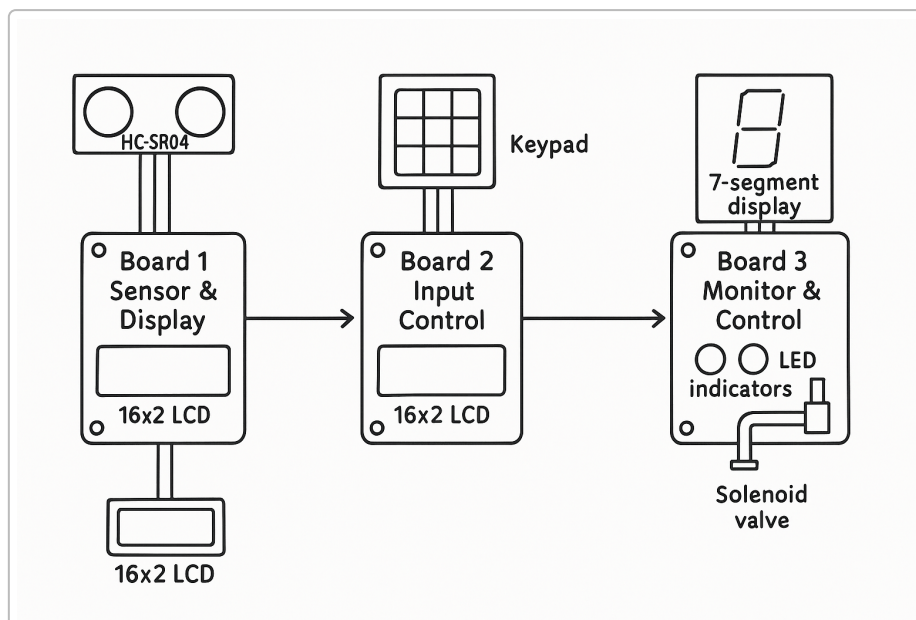


ระบบควบคุมโรงงานผลิตยาอัตโนมัติ

เอกสารนี้สรุปผลงานจากโครงงานปฏิบัติ **ระบบควบคุมสายการผลิตยา** ซึ่งแบ่งงานออกเป็น 3 บอร์ดหลักและ 6 บล็อกการทำงาน ตามที่ได้พัฒนาและทดสอบไว้ในโปรเจกต์นี้ โค้ดทั้งหมดเขียนด้วยภาษา C แนว **AVR register level** (ไม่ใช้ Arduino library) เพื่อให้สอดคล้องกับวิชาที่เรียน และมีคอมเมนต์ภาษาไทยอธิบายแต่ละส่วนอย่างละเอียด

ภาพรวมระบบ

ระบบถูกแบ่งออกเป็นบอร์ดย่อย 3 ตัว โดยแต่ละบอร์ดรับผิดชอบหน้าที่ต่างกันและสื่อสารกันผ่าน USART (9600 bps, 8 data bits, Even parity, 1 stop bit) ดังผังด้านล่าง



- บอร์ด 1: Sensor & Display** – นับจำนวนเม็ดยาด้วยเซ็นเซอร์ HC-SR04 และแสดงผลบน LCD 16×2 พร้อมส่งข้อมูลไปบอร์ด 3 และรับคำสั่งจากบอร์ด 2
- บอร์ด 2: Input Control** – รับค่าเป้าหมายผ่าน Keypad ADC 4×4, แสดงผลบน LCD 16×2 และส่งคำสั่ง TARGET ให้บอร์ด 1
- บอร์ด 3: Monitor & Control** – แสดงความคืบหน้าและจำนวนยานจ 7-segment, ควบคุมไฟ LED 4 สี, ควบคุมวาล์วและระบบล้าง เมื่อครบเป้าหมายจะส่ง RESET กลับไปบอร์ด 1

การสื่อสารระหว่างบอร์ดใช้รูปแบบข้อความง่าย ๆ:

ทิศทาง	รูปแบบข้อความ	ความหมาย
บอร์ด 2 → บอร์ด 1	TARGET:xxx\n	กำหนดจำนวนเม็ดยาเป้าหมาย xxx (0-999)
บอร์ด 1 → บอร์ด 3	PILLS:xxx\n	จำนวนเม็ดยาค้นพบได้ปัจจุบัน
บอร์ด 1 → บอร์ด 3	PROGRESS:yyy\n	ความคืบหน้าเป็นเปอร์เซ็นต์ (0-100)

ทิศทาง	รูปแบบข้อความ	ความหมาย
บอร์ด 3 → บอร์ด 1	RESET\n	แจ้งให้เริ่มรอบผลิตใหม่หลังการล้าง

ทุกข้อความต้องจบด้วย \n และใช้ Even parity ตามโจทย์กำหนด

โครงสร้างฮาร์ดแวร์และหน้าที่ของแต่ละบอร์ด

บอร์ด 1 – Sensor & Display

บล็อกที่ 1: Pill Counter & Production Display (20 คะแนน)

- ใช้ **HC-SR04** (พอร์ต PD2/TRIG และ PD3/ECHO) วัดระยะทางของเม็ดยาที่ไหลผ่านสายพาน – อ่านระยะ **สามครั้งติดกัน** แล้วตรวจว่าระยะ < 10 cm จึงถือว่าเม็ดผ่านหนึ่งเม็ด
- หลังตรวจพบเม็ด จะเพิ่มตัวนับ `pill_count` (0-999) และล็อกการตรวจซ้ำด้วย **lockout 150 ms** เพื่อกันนับซ้ำจากเม็ดเดียวกัน
- แสดงผลบน **LCD 16×2** (RS → PB1, EN → PB2, D4-D7 → PC4-PC7) ดังนี้:
 - บรรทัด 1: `Pills: xxx Target: yyy`
 - บรรทัด 2: `Progress: zzz%`
- คำนวณ `progress_percent` = $(pill_count \times 100) \div target_count$ (ถ้ามีการตั้งเป้าหมาย) กำหนดช่วง 0-100%
- ใช้ **Timer1** ในโหมด CTC สร้าง tick 1 ms เพื่อใช้ใน lockout และ timeout
- มี **timeout 30 s** หากไม่ได้รับ/ส่ง serial ใด ๆ จะขึ้น "Timeout!" บน LCD และให้ LED13 กระพริบ

บล็อกที่ 2: Communication Hub (15 คะแนน)

- ใช้ **USART0** ที่ 9600 bps, 8E1 เชื่อมต่อกับบอร์ดอื่น
- รับคำสั่ง `TARGET:xxx` จากบอร์ด 2 → ตั้งเป้าหมาย `target_count`
- ส่งสถานะไปบอร์ด 3 ทุก 200 ms เป็นสองบรรทัด: `PILLS:xxx` และ `PROGRESS:yyy`
- รับ `RESET` จากบอร์ด 3 → รีเซ็ตตัวนับและเริ่มรอบใหม่

โค้ดเดิมอยู่ในไฟล์ `board1_sensor.c` ซึ่งมีการกำหนดพอร์ตและ ISR ตลอดจนฟังก์ชันช่วยต่าง ๆ เช่น `measureCm()`, `lcd_init()`, `usart0_send_string()` เป็นต้น

บอร์ด 2 – Input Control

บล็อกที่ 3: Quality Control Input (20 คะแนน)

- ใช้ **Keypad ADC 4×4** ต่อที่ช่อง A5 (PC5) พร้อมแรงดัน R-ladder ตามโจทย์ ค่าแต่ละปุ่มอยู่ในช่วงดังตาราง (1 → 50-80, 2 → 90-120, 3 → 130-160, 4 → 170-200, 5 → 210-240, 6 → 250-280, 7 → 290-320, 8 → 330-360, 9 → 370-400, 0 → 410-440, * → 450-480, # → 490-520)
- อ่านค่าด้วย ADC แล้วแมปเป็นปุ่ม (0-9, *, #)
- มี **debounce 50 ms** – อ่านค่า 2 ครั้งและทิ้งหากต่างกันมากกว่า 10 บิต ADC
- กดตัวเลข 0-9 เพื่อสะสมเป็นตัวเลขเป้าหมาย (0-999)
- กด * เพื่อล้างค่า, กด # เพื่อตกลงและส่ง `TARGET:xxx` ไปบอร์ด 1
- มี **timeout 30 s** หากไม่มีการกดใด ๆ จะกลับสู่สถานะพร้อมรับคำสั่ง

บล็อกที่ 4: User Interface Display (15 คะแนน)

- ใช้ **LCD 16×2** ตัวที่ 2 (RS → PB1, EN → PB2, D4-D7 → PC4-PC7) แสดงสถานะการป้อนเป้าหมาย
- แสดง `Set Target: xxx` บรรทัด 1 และ `Press # to confirm` บรรทัด 2
- ใช้ LED 3 ดวง (Green = PD4, Yellow = PD5, Red = PD6) แสดงสถานะ:
- **เขียว:** พร้อมรับคำสั่ง
- **เหลือง:** กำลังตั้งค่า
- **แดง:** ข้อผิดพลาด (เช่น ค่าเกินขอบเขต)
- ส่งข้อความผ่าน USART0 ไปบอร์ด 1 เฉพาะเมื่อกด `#`

โค้ดเดิมอยู่ในไฟล์ `board2_input.c` ซึ่งประกอบด้วยการตั้งค่า ADC, debounce keypad, LCD display, LED status และการส่งข้อความ

บอร์ด 3 – Monitor & Control

บล็อกที่ 5: Production Monitor (15 คะแนน)

- รับข้อความ `PILLS:xxx` และ `PROGRESS:yyy` จากบอร์ด 1 ผ่าน USART0 (9600 bps 8E1)
- แสดงผลบน **7-segment display 4 หลัก** (แบบมัลติเพล็กซ์) โดยใช้ Timer2 interrupt ที่ 1 kHz
- **สองหลักซ้าย** – จำนวนเม็ดยา (0-99) ซึ่งเป็น `pill_count mod 100`
- **สองหลักขวา** – เปอร์เซ็นต์ความคืบหน้า (0-99) ซึ่งเป็น `progress_percent mod 100`
- ใช้ LED 4 ดวง (PB2-PB5) แสดงสถานะ:
- **เขียว:** ความคืบหน้า < 50%
- **เหลือง:** 50-89%
- **แดง:** 90-99%
- **น้ำเงิน:** กระพริบที่ ≈ 4 Hz เมื่อครบ 100%

บล็อกที่ 6: Cleaning & Batch Control (15 คะแนน)

- เมื่อ `progress_percent ≥ 100` จะเข้าสู่โหมดล้าง:
- เปิด **Packaging LED** ที่ PD2 นาน 5 s – จำลองการบรรจุขวด
- เปิด **Solenoid Valve** ที่ PD3 นาน 3 s – จำลองการล้างสายพาน
- แสดงคำว่า `CLEn` บน 7-segment
- ส่ง `RESET\n` กลับไปบอร์ด 1
- เพิ่มตัวนับรอบการผลิต และเมื่อครบเวลาจะกลับสู่โหมด Run
- มี **timeout 30 s** ถ้าไม่ได้รับข้อมูลจากบอร์ด 1 จะเข้าสู่โหมด timeout: แสดง `----` และเปิดไฟแดงค้าง

โค้ดเดิมอยู่ในไฟล์ `board3_monitor.c` มีการใช้งาน Timer0/Timer2 interrupt, multiplex 7-segment, การกระพริบ LED น้ำเงิน และการควบคุมโหมดล้าง

วิธีการพัฒนาระบบ

1. **วางแผนต่อวงจร** – จัดอุปกรณ์ตามผังในภาพ (HC-SR04 ต่อกับบอร์ด 1, Keypad ต่อกับบอร์ด 2, 7-segment และ solenoid ต่อกับบอร์ด 3) และใช้สายข้าม TX/RX เพื่อสื่อสารระหว่างบอร์ด พร้อม GND ร่วมกัน
2. **เขียนโค้ด** – แยกเป็นไฟล์ `board1_sensor.c`, `board2_input.c`, และ `board3_monitor.c` ตามหน้าที่ พร้อมคอมเมนต์และฟังก์ชันช่วยเหลือ ได้แก่ Timer, ADC, LCD, Serial, Keypad, 7-segment, LED และ Solenoid
3. **คอมไพล์และอัปโหลด** – ใช้ `avr-gcc` หรือ Arduino CLI ตั้งบอดเรตและพอร์ตให้ถูกต้อง เช่น `-DF_CPU=16000000UL -mmcu=atmega328p` แล้วอัปโหลดไปแต่ละบอร์ด

4. **ทดสอบ** – เปิดแต่ละบอร์ดแยกกันเพื่อตรวจสอบว่าใช้งานได้ตามบล็อก เช่น บอร์ด 1 นับเปิดได้และแสดงข้อมูล, บอร์ด 2 รับค่าจากผู้ใช้และส่ง TARGET, บอร์ด 3 แสดงผลถูกต้องและควบคุมการล้าง
5. **เชื่อมต่อระบบ** – ทดสอบการสื่อสารทั้งสามบอร์ด: ตั้งเป้าผ่านบอร์ด 2 → บอร์ด 1 นับเปิด/ส่งความคืบหน้า → บอร์ด 3 แสดงผล/ล้าง และรีเซ็ตกลับไปบอร์ด 1

เอกสารและไฟล์ที่แนบมา

ไฟล์	รายละเอียด
<code>board1_sensor.c</code>	โค้ดสำหรับบอร์ด 1: นับเปิดยา, แสดงบน LCD และสื่อสารกับบอร์ดอื่น
<code>board2_input.c</code>	โค้ดสำหรับบอร์ด 2: รับค่าจาก Keypad ADC, แสดงบน LCD และส่งเป้าหมายไปบอร์ด 1
<code>board3_monitor.c</code>	โค้ดสำหรับบอร์ด 3: แสดงข้อมูลบน 7-segment, ควบคุม LED 4 สี, ควบคุมการบรรจุและล้าง
ภาพเชื่อมต่อ	รูป PNG แสดงการเชื่อมต่อระหว่างบอร์ดทั้งสามและอุปกรณ์ประกอบ

โปรเจกต์นี้แสดงให้เห็นถึงการประยุกต์ใช้พื้นฐานการเขียนโปรแกรมไมโครคอนโทรลเลอร์ AVR (C register level) ตลอดจนการใช้งาน ADC, Timer/Interrupt, Serial communication, Keypad interface, LCD display, 7-segment display, และการควบคุมอุปกรณ์ภายนอก เพื่อสร้างระบบควบคุมสายการผลิตยาแบบครบวงจร