	บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX	
เรื่อง : ออกแบบและสร้างแขนกล Arm	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY	
Robot เพื่อใช้งานใน Plant factory			
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 2/2	
<b>ผู้จัดทำ</b> : นาย มูหามัดฟาอิส ยูโซะ	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX	
มระสิทธิภาพยิ่งไม่ดีพอ พระสาขนาร์นโระสิทธิภาพ พักษา Plant factory พักษาประเภทหุนยนต์ พระสาขนาร์นโระสิทธิภาพ เกี่ยวกับการทำงาน พัณสาทริสต์ว  มระสิทธิภาพที่เลื่ว  มระสิทธิภาพที่เลื่ว  มระสิทธิภาพที่เลื่ว  มระสิทธิภาพที่เลื่ว  มระกอบ Arm Robot  เขียน Code Test การ ทำงานของ Arm Robot  Arduino	มายโทร์และ Arm Robot ออกแบบและเรียนแบบโทย รังค่ะเดินยุก เลือก เหตุ เรื่อน Code Test การ ทำงานตลุล Joints พายอง Arm Robot เรื่อน Lot การ โดย สามารถ Assembly โดย เรื่อน การ เรื่อน การ โดย สามารถูก เรื่อน การ เรียน การ เรื่อน การ เรื่อน การ เรียน ก	dwork รัยงาโร์  "Monthly "	
คำอธิบาย : ออกแบบและสร้างแขนกล Arm Robot เพื่อเคลื่อนที่ไปเก็บสตรอเบอร์รี่ยัง	สัญลักษณ์ :		
ตำแหน่งที่ได้รับมาจากกล้องโดยใช้ระบบ Ros	วอเริ่มตับ 20 ซึ้งเสอ การปลิบัติงาน การปลิบัติงาน ทำงานต่อใน เอกสา	S (Say Jul Software	
ในการประมวลผลค่า X,Y,Z และช่วยในการ	จุดเริ่มต้น∕จุดลิ้นสุด การปฏิบัติงาน การปฏิบัติงาน ทำงานต่อใน เอกสา ด้วยมือ กระบวนการอื่น	ร เงือนไข Software	
คำนวณองศาหมุนของ Servo และ Motor	จุดเชื่อมต่อภายใน จุดเชื่อมต่อ		
ให้ไปยังตำแหน่งที่ได้รับค่ามา	จุดเซอมตอทายเน จุดเซอมตอ หน้า ระหว่างหน้า	หน้าที่ 0 ของ 1	
บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด			
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX	

<b>ผู้จัดทำ</b> : นาย มูหามัดฟาอิส ยูโซะ	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 2/2
Robot เพื่อใช้งานใน Plant factory		
<b>เรื่อง</b> : ออกแบบและสร้างแขนกล Arm	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY



คำอธิบาย : การใช้งานควบคู่กับระบบ ROS ไม่สามารถเปิด Model Arm Robot ของผม ได้ เพราะติดปัญหาหลายอย่างและต้องใช้ เวลาในการศึกษาพอสมควร ผมเลยต้องลด Scale work งานของผมลงมาเป็นการบังคับ กับ Joystick Module

