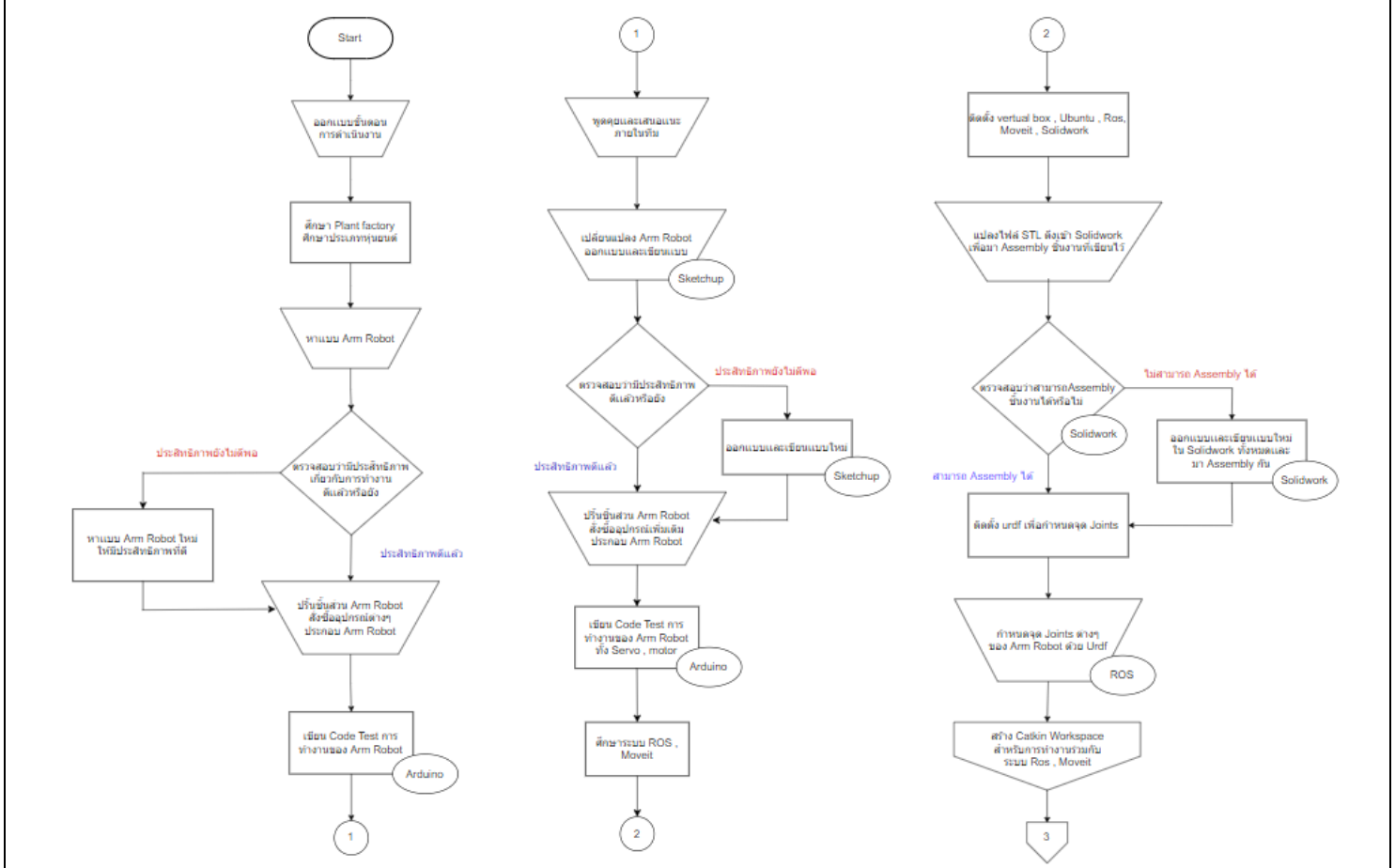


บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
เรื่อง : ออกแบบและสร้างแขนกล Arm Robot เพื่อใช้งานใน Plant factory	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 2/2
ผู้จัดทำ : นาย ภูมามัดฟาส ยูโซะ	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXXX / XXXXX



<p><b>คำอธิบาย :</b> ออกแบบและสร้างแขนกล Arm Robot เพื่อเคลื่อนที่ไปเก็บสตรอเบอร์รี่ยังตำแหน่งที่ได้รับมาจากกล้องโดยใช้ระบบ Ros ในการประมวลผลค่า X,Y,Z และช่วยในการคำนวณองศาหมุนของ Servo และ Motor ให้ไปยังตำแหน่งที่ได้รับค่ามา</p>			<p><b>สัญลักษณ์ :</b></p> <div> <div>จุดเริ่มต้น / จุดสิ้นสุด</div> <div>การปฏิบัติงาน</div> <div>การปฏิบัติงานด้วยมือ</div> <div>ทำงานต่อเนื่องในกระบวนการอื่น</div> <div>เอกสาร</div> <div>เงื่อนไข</div> <div>Software</div> <div>จุดเชื่อมต่อภายในหน้า</div> <div>จุดเชื่อมต่อระหว่างหน้า</div> </div>		
บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด			<div>หน้า 1 ของ 1</div>		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX			

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



**คำอธิบาย :** การใช้งานควบคู่กับระบบ ROS ไม่สามารถเปิด Model Arm Robot ของผมได้ เพราะติดปัญหาหลายอย่างและต้องใช้เวลาในการศึกษาพอสมควร ผมเลยต้องลด Scale work งานของผมลงมาเป็นการบังคับกับ Joystick Module

**สัญลักษณ์ :**

