ZWIWA SWZ. TSÄUÜWZIW in in it is a second of the se ZWIWASIONNTO BAGGOZTIS halteleannament

แนวคิดการออกแบบหุ่นยนต์

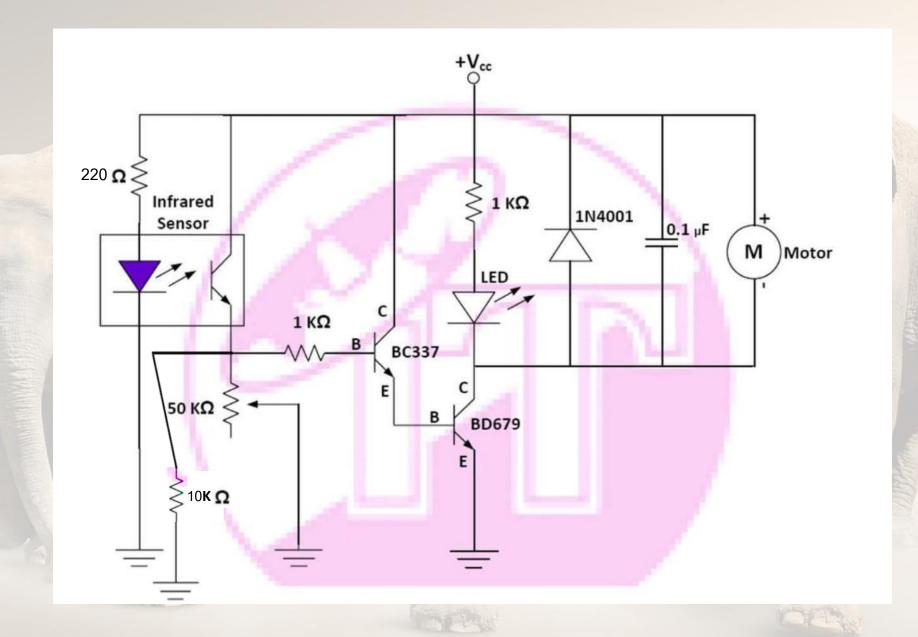
ในการแข่งขันครั้งนี้ หุ่นยนต์ที่ใช้นั้นต้องเดินด้วย**ขา** พวกเราจึงได้ ทำการศึกษาการเดินของสิ่งมีชีวิตต่างๆ พวกเราได้พบการเดินของ สิ่งมีชีวิตชนิดหนึ่งและนำมาใช้ออกแบบหุ่นยนต์ตัวนี้ สิ่งมีชีวิตนั้น คือ **ช้าง** ซึ่งมีการเดินด้วย ขา 4 ขาพยุงร่างกายที่แข็งแรงให้เคลื่อนที่ไป ด้านหน้า

แนวคิดการสร้างหุ่นยนต์

หุ่นยนต์ที่พวกเราต้องการสร้างนั้นต้องเดินตามเส้นด้วยขา 2 ขา จึงต้อง ประกอบด้วยส่วนหลักๆ 2 ส่วน คือ

- 1. ตัวจับเส้น
- 2. ตัววงจรประกอบหุ่น

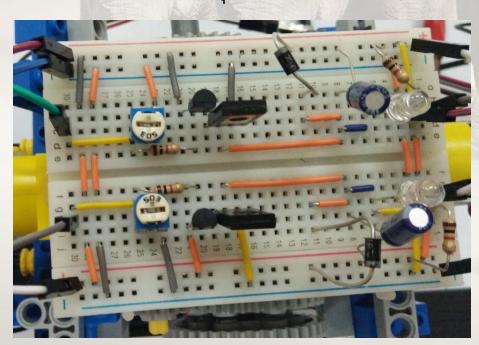
วงจร



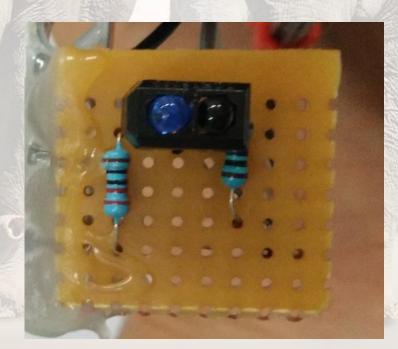
การสร้างหุ่นยนต์

ในการทดสอบได้ใช้อุปกรณ์ในการสร้างเป็นของสำเร็จรูป คือ lego ในการทำจริงได้ใช้อุปกรณ์ในการสร้างเป็นของสำเร็จรูป คือ บอร์ดแข็ง และอื่นๆ

1. ต่อวงจรประกอบหุ่นตามแบบวงจรที่ใช้

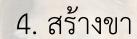


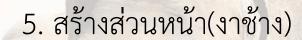
2. ต่อวงจรตัวจับเส้นตามแบบวงจรที่ใช้

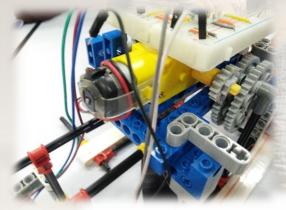


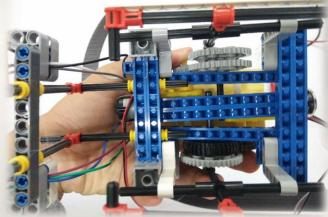
การสร้างหุ่นยนต์

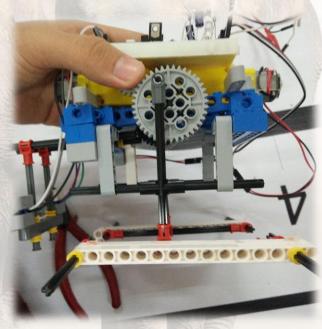
3. สร้างฐานสำหรับวางมอเตอร์(ตัวช้าง)

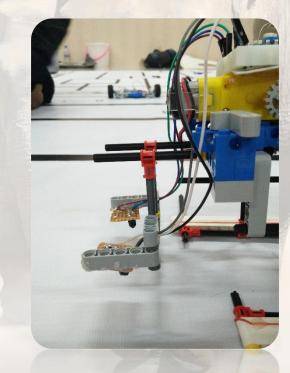












การสร้างหุ่นยนต์



เปรียบเทียบหุ่นยนต์กับช้าง

