

แบบสรุปหัวข้อรายวิชาโครงการปวช.๓ แผนกวิชาเมคคทรอนิกส์

กลุ่มที่	รายชื่อสมาชิก	ชื่อโครงการ	งบประมาณ
๑	๑.น.ส.ปพิชญา ประตู่ชัย ๒.น.ส.กุลนัน อินทร์อ่อน ๓.นายศรศักดิ์ พงศ์สุขพะเนา	หุ่นยนต์การแพทย์	
๒	๑.น.ส.ชญาดา สุขประเสริฐ ๒.น.ส.พัชรพร จากสาร ๓.นายรัฐภูมิ บุญรอด	หุ่นยนต์ส่งอาหาร	
๓	๑.น.ส.อริศรา เกี้ยวพิมาย ๒.น.ส.พิชญานา คำยัง	หุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว	
๔	๑.นายณัฐวุฒิ ชาอินทร์ศูนย์ ๒.นายศิริภัทร เรืองศิริ ๓.นายศุภกฤต ดวงพ้ายัพ	หุ่นยนต์ ABU เก็บเกี่ยว	

หัวข้อโครงการ : หุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ

ผู้จัดทำ
 1. นางสาวปัทมา ประคุษย์
 2. นายศรศักดิ์ พงษ์สุขพะเนาว์
 3. นางสาวกุลนัน อินทร์อ่อน

การศึกษา : ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพ

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

- : 1. นายธนเศรษฐ สุขสว่าง
- : 2. นายเอกลักษณ์ ภัคดี
- : 3. นายเปรมชัย โพชนนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง หุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อออกแบบและสร้างหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ
2. เพื่อหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของ หุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของ หุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ ได้โครงการที่มีขนาด ความกว้าง 40 เซนติเมตร ความยาว 50 เซนติเมตร ความสูง 12.5 เซนติเมตร

3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ สามารถทำการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ เป็นการประยุกต์ใช้ในการควบคุมด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมการทำงานอุปกรณ์และทดสอบการทำงานของหุ่นยนต์การแพทย์รถเข็นยาอัตโนมัติ

หัวข้อโครงการ : หุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะ

ผู้จัดทำ : นายรัฐภูมิ บุญรอด

นางสาวชญาดา สุขประเสริฐ

นางสาวพัชรพร จากสาร

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพ

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย ไชยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง หุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบหุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะ
2. เพื่อออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. ข้อมูลที่ได้จากการประเมินของผู้เชี่ยวชาญทั้งสามท่าน มีความเห็นสอดคล้องกันว่า อุปกรณ์หุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะที่ออกแบบและสร้างมีความสอดคล้องกับวัตถุประสงค์ที่ตั้งขึ้น ทั้งในด้านคุณสมบัติของหุ่นยนต์ที่สร้างขึ้น ด้านความเหมาะสมในการออกแบบ และด้านการเลือกใช้วัสดุในการสร้างหุ่นยนต์

2. ผลการวิจัยด้านประสิทธิภาพการทำงานของหุ่นยนต์ส่งอาหารบริการอัจฉริยะ โดยผู้ทดลองใช้งานมีระดับความพึงพอใจอยู่ในระดับ มากที่สุด

หัวข้อโครงการ : หุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว
 ผู้จัดทำ : นางสาวพิชญาภา คำยัง
 : นางสาวอริศรา เกี้ยวพินาย
 การศึกษา : ประภคณีนัยบัตร์วิชาชีพ
 แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์
 สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์
 สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์
 สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์
 สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายณัฐปัญญาลักษณ์ ภัคดี

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ ดังนี้

1. เพื่อออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว
2. เพื่อหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของ ABU ปลุกข้าว

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของ หุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว ได้

โครงการ ที่มีขนาด 50 X 50 x 70 เซนติเมตร

3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว สามารถทำการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว เป็นการประยุกต์ใช้ในการปลุกข้าวแบบขึ้นบรไรโต ควบคุมด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์และเชื่อมต่อกับจอยสติ๊ก เพื่อควบคุมการทำงานอุปกรณ์และทดสอบการทำงานของหุ่นยนต์ ABU ปลุกข้าว

หัวข้อโครงการ : ทุนยนต์ ABU เก็บเกี่ยว
 ผู้จัดทำ : นายณัฐวุฒิ ชาอินทร์ศุณย์
 : นายศิริภัทร เรืองศิริ
 : นายศุภกฤต ดวงพ้ายัพ
 การศึกษา : ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพ
 แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์
 สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์
 สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภัคดี
3. นายเปรมชัย ไพชยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องทุนยนต์ ABU เก็บเกี่ยว ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบการควบคุมการเก็บเกี่ยวทุนยนต์ ABU
 2. เพื่อออกแบบชิ้นส่วนในการประกอบและควบคุมการเก็บเกี่ยวทุนยนต์ ABU
 3. เพื่อทดสอบประสิทธิภาพการควบคุมการเก็บเกี่ยวทุนยนต์ ABU
 4. เพื่อประเมินความพึงพอใจการทำงานของทุนยนต์ ABU เก็บเกี่ยว
- จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของทุนยนต์ ABU เก็บเกี่ยว
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องทุนยนต์ ABU เก็บเกี่ยว ได้โครงการ ที่มีขนาด ความกว้าง 63 เซนติเมตร ความยาว 62 เซนติเมตร ความสูง 18 เซนติเมตร
3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องทุนยนต์ ABU เก็บเกี่ยว โดยใช้เซนเซอร์ควบคุมสามารถเดินตามเส้น เดินหน้า ถอยหลัง ซ้าย ขวา