

- **ชื่อผู้ประดิษฐ์** ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.ชัยยุทธ์ สัมภาวะคุปต์, อ. ดร.สุนทร โอษธูงาม
 - **หน่วยงาน** วิทยาลัยเทคโนโลยีอุตสาหกรรม, วิทยาลัยเทคโนโลยีอุตสาหกรรม
 - **เบอร์โทรภายใน** 6427
 - **Email** chaiyut.s@cit.kmutnb.ac.th, soontorno@kmutnb.ac.th
-

รายละเอียดผลงาน

ชุดล้อย่นำทางสำหรับรถขนส่งผู้โดยสารอัตโนมัติดัดแปลงแบบไร้คนขับ เป็นการออกแบบให้ใช้งานกับรางเครน ประกอบไปด้วย 4 ส่วน คือ ส่วนชุดล้อลูกกลิ้ง (Roller) ทำหน้าที่จับยึดรางนำทางไม่ให้ชุดล้อลูกกลิ้งหลุดออกจากกัน และบังคับทิศทางไปบนราง ส่วนสปริงกดชุดล้อลูกกลิ้ง (Suspension) ทำหน้าที่กดล้อลูกกลิ้งให้ติดกับรางตลอดเวลา และป้องกันการกระแทกระหว่างรางนำทางกับล้อลูกกลิ้ง ส่วนก้านต่อบังคับเลี้ยว (Steering linkage) ทำหน้าที่ส่งถ่ายการเคลื่อนที่จากล้อลูกกลิ้งไปยังล้อภายในการบังคับมุมของล้อ และส่วนฐานจับยึดระบบบังคับเลี้ยว (Support) ทำหน้าที่จับยึดชุดล้อย่นำทางเข้ากับเพลาคับเคลื่อนของรถขนส่งผู้โดยสาร

ชุดล้อย่นำทางนี้เป็นการประยุกต์ใช้งานกับรถขนส่งผู้โดยสารสาธารณะเก่าให้สามารถนำกลับมาใช้ใหม่โดยไม่ต้องพึ่งพาผู้ขับขี่

