

- **ชื่อผู้ประดิษฐ์** นางสาวเพชรารณ บัญประกอบ, นายอมรเทพ มีวรรณ, นายจตุรงค์ มีแก้ว, รองศาสตราจารย์ ดร.ยุพิน สรรพคุณช่วยศาสตราจารย์ ดร.นันทวัฒน์ จรัสกุลพิพัฒน์, คณะเทคโนโลยีและการจัดการอุตสาหกรรม
 - **เบอร์โทรภายใน** 7051, 7071
 - **Email** yupin.s@fitm.kmutnb.ac.th, nuttapun.n@fitm.kmutnb.ac.th
-

รายละเอียดผลงาน

โปรแกรมควบคุมการทำงานของหุ่นยนต์เก็บเศษโลหะ

เป็นการพัฒนาโปรแกรมสั่งการส่งสัญญาณดิจิทัลและควบคุมการทำงานของหุ่นยนต์เก็บเศษโลหะในเขตก่อสร้าง (The metal-keeping robot)

มีจุดประสงค์ทำขึ้นเพื่ออำนวยความสะดวก รวดเร็วในการเก็บเศษโลหะ และลดโอกาสการเกิดอุบัติเหตุจากการเก็บเศษโลหะขนาดเล็กในบริเวณเขตก่อสร้าง

โดยใช้แม่เหล็กในการเก็บเศษโลหะ มีระบบการทำงานทั้งแบบบังคับด้วยคั่นบังคับผ่านคลื่นวิทยุและทำงานอัตโนมัติ

โดยใช้อุปกรณ์ตรวจจับในการตรวจสอบสิ่งกีดขวาง รวมทั้งใช้แม่เหล็กในการเหนี่ยวนำโลหะชิ้นมาเก็บบนตัวหุ่น สามารถเคลื่อนที่ได้ด้วยล้อตีนตะขาบ

โดยผู้ใช้สามารถเลือกใช้การทำงานได้ตามความต้องการ