

บทคัดย่อ

ปริญญานิพนธ์ฉบับนี้เป็นรายละเอียดโดยย่อของโครงการเรื่อง มือจับหุ่นยนต์แบบวัดแรง ได้ ในโครงการนี้ประกอบไปด้วยขั้นตอนการศึกษาเพื่อที่จะออกแบบและสร้างโครงการซึ่งจะเป็นในส่วนของ Hardware และ Software

การออกแบบและสร้าง Hardware จะประกอบไปด้วยตัวเซนที่เคลื่อนที่ได้ 2 แกน การติดตั้งสแตนเกจเพื่อเป็น Sensor ในการวัดแรงรวมทั้งเชื่อมต่อแขนกลับ ตัววัดแรงที่ใช้เป็น PLC ในการสั่งงานและประมวลผลส่วนของ Software จะเป็นการเขียนโปรแกรมเพื่อควบคุมการทำงานของแขนกล โดยจะการใช้การควบคุมของ PLC

โดยโครงการนี้สามารถที่จะพัฒนาการเคลื่อนที่ให้มีประสิทธิภาพดีขึ้นได้ด้วยการพัฒนาในส่วนของ Software โดยการใช้การควบคุมแบบอื่น