

บทคัดย่อ

โครงการนี้เป็น การนำเสนอเรื่อง การนำเอาไมโครคอนโทรลเลอร์ มาประยุกต์ใช้กับหุ่นยนต์ แขนกล เพื่อให้หุ่นยนต์แขนกลสามารถจับชิ้นงาน ที่มีน้ำหนักไม่เกิน 600 กรัม สามารถหมุนตามแกน x ได้ 0-180 องศา หมุนตามแกน y ได้ 0 – 180 องศา และหุ่นยนต์แขนกลตัวนี้ สามารถเคลื่อนที่ได้โดยใช้ล้อ ซึ่งจะควบคุมทิศทางในการเคลื่อนที่ด้วยระบบความถี่ไวเลตได้