

i-bot beta 00

342264

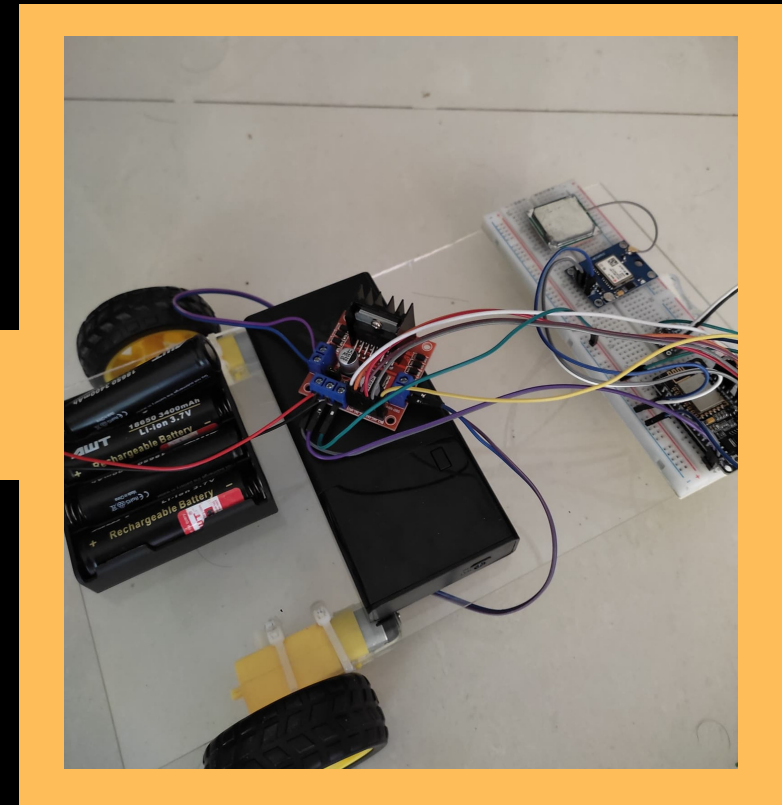
INTRODUCTION TO COMPUTER NETWORKING

นำเสนอ

- จักรชัย โสอินทร์

กลุ่มที่ 2 สมาชิก

- ภูมินทร์ ภูนาโพธิ์ 623021143-9
- สิรวิทย์ สุบิน 623021090-4
- รัฐนันท์ ศรีวรานันท์ 623021086-5
- เกษียงสิทธิ์ สิทธิประภาพร 623021072-6



หลักการ เหตุผล

- ในการทำงานนั้นจะมีส่วนประกอบที่สำคัญคือเราจะใช้ gps เพื่อนำทางรถและใช้wifi ของ esp8266 เพื่อเชื่อมต่อกับแอปพลิเคชัน blynk บนมือถือ เราจะใช้ gps และโมดูลเชื่อมทิศในการระบุพิกัดของมือถือเมื่อกดปุ่มเริ่มมือถือจะส่งค่า gps ของเครื่องไปยังบอร์ด mcu หลังจากนั้นจะทำการสั่งให้มอเตอร์หมุนจนกว่าพิกัดของบอร์ดและมือถือจะเท่ากัน

จุดประสงค์ในการศึกษาค้นคว้าและทดลอง

- เพื่อศึกษาค้นคว้าเกี่ยวกับเทคโนโลยี wireless
- เพื่อพัฒนาทักษะการเขียนโปรแกรมเชิงประยุกต์ arduino
- เพื่อพัฒนาหุ่นยนต์แบบของให้มีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น
- เพื่อประยุกต์ใช้เทคโนโลยี iot กับชีวิตประจำวัน

วิธีการทำงาน/ภาพรวม/เทคนิควิธี

- ในการทำงานนั้นจะมีส่วนประกอบที่สำคัญคือเราจะใช้ gps เพื่อนำทางรถและใช้wifi ของ esp8266 เพื่อเชื่อมต่อกับแอปพลิเคชัน blynk บนมือถือ เราจะใช้ gps และโมดูลเชื่อมทิศในการระบุพิกัดของมือถือเมื่อกดปุ่มเริ่มมือถือจะส่งค่า gps ของเครื่องไปยังบอร์ด mcu หลังจากนั้นจะทำการสั่งให้มอเตอร์หมุนจนกว่าพิกัดของบอร์ดและมือถือจะเท่ากัน

ผลการดำเนินงาน

- ผลจากการทดลองใช้งานพบว่าเราสามารถวิ่งไปยังมือถือได้แต่ไม่สามารถหลบสิ่งกีดขวางได้และไม่สามารถใช้งานภายในอาคารได้เนื่องจากมีปัญหาเกี่ยวกับการจับสัญญาณจากดาวเทียม gps ทำให้การใช้งานจะต้องใช้งานในที่โล่งเท่านั้น

อ้างอิง

<https://www.myarduino.net/article/65/%E0%B8%AA%E0%B8%AD%E0%B8%99%E0%B9%83%E0%B8%8A%E0%B9%89%E0%B8%87%E0%B8%B2%E0%B8%99-gps-module-gy-neo6mv2-%E0%B8%81%E0%B8%B1%E0%B8%9A-arduino>