

## บทที่ 1

### บทนำ

#### 1.1 ที่มาและความสำคัญของโครงการ

ชั้นบันไดเป็นอุปสรรคต่อการเคลื่อนที่สำหรับคนพิการในอาคารสถานที่ต่างๆ กรณีที่ไม่มีลิฟท์หรือบันไดเลื่อนช่วยอำนวยความสะดวก ซึ่งโดยรณเงินสำหรับคนพิการทั่วไปมีข้อจำกัดที่ใช้ได้เฉพาะบนพื้นราบเท่านั้น

และพบว่ากลไกที่ใช้ปีนป่ายบันไดทั่วไป จะมีลักษณะเป็นล้อแบบดินตะขาบซึ่งมีลักษณะซับซ้อนมีเป้าหมายส่วนใหญ่ใช้ในการสำรวจและ เป็นแบบหุ่นยนต์ที่เป็นการพัฒนาเพื่อเลียนแบบมนุษย์ ด้วยเหตุผลนี้จึงได้ออกแบบและสร้างชุดจำลองกลไกปีนป่ายบันไดโดยใช้ล้อ เพื่อนำไปพัฒนาเป็นรถสำหรับคนพิการ ที่สามารถใช้ได้ทั้งบนพื้นราบ และชั้นบันได

นอกจากนั้นแล้วชุดจำลองกลไกปีนป่ายชั้นบันไดนี้ยังสามารถนำไปพัฒนาเป็นรถเข็นที่ใช้บนของชั้นลงบันไดตามอาคารและสำนักงานต่างๆ ที่ไม่มีบันไดเลื่อนหรือลิฟท์ช่วยในการขนของ และของที่ต้องการขนย้ายมีลักษณะใหญ่เกินกว่าที่จะใช้คนขนย้ายได้

#### 1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ

เพื่อศึกษาออกแบบและสร้างชุดจำลองกลไกปีนป่ายชั้นบันไดจำลองขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟฟ้า

#### 1.3 ขอบข่ายของโครงการ

1.3.1 ศึกษาและสร้างชุดจำลองปีนป่ายชั้นบันได ซึ่งสามารถรับน้ำหนักบรรทุกได้ ที่ 20 กิโลกรัม (อัตราส่วน 1:3 จากสภาวะจริง 60 กิโลกรัม)

1.3.2 ชุดจำลองกลไกปีนป่ายชั้นบันไดดังกล่าว สามารถใช้งานได้ ทั้งบนพื้นราบและชั้นบันได ที่มีความชัน 30 องศาซึ่งเป็นระดับความชันของชั้นบันได โดยทั่วไป

## 1.4 ขั้นตอนการดำเนินงาน

ขั้นตอนการดำเนินงานของโครงการกลไกปั่นป่ายบันไดจำลอง

1.4.1 ศึกษาข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการออกแบบ โครงสร้างของชุดจำลองปั่นป่ายขั้นบันได ขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟฟ้าและส่วนประกอบ

1.4.2 ออกแบบและสร้างชุดจำลองกลไกปั่นป่ายขั้นบันไดจำลองขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟฟ้าพร้อมระบบควบคุม

1.4.3 ทดสอบประสิทธิภาพการนำไปใช้งานตามวัตถุประสงค์

1.4.4 วิเคราะห์ปัญหาและสรุปผลการทำงานของชุดจำลองกลไกปั่นป่ายขั้นบันไดจำลองขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟฟ้า

ตารางที่ 1.1 แสดงระยะเวลาในการดำเนินงานจริง

กิจกรรม	มิ.ย.- ส.ค.	ก.ย.	ต.ค.	พ.ย.	ธ.ค. - ก.พ.	มี.ค.	เม.ย.
1. ศึกษาและเก็บข้อมูล							
2. ออกแบบ							
3. สร้าง							
4. ทดสอบ							
5. รวบรวมข้อมูล							

## 1.5 ผลที่คาดว่าจะได้รับ

ได้ชุดจำลองกลไกปั่นป่ายขั้นบันไดจำลองขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟฟ้าที่สามารถนำไปพัฒนาเป็นส่วนประกอบของรถนั่งคนพิการหรือพาหนะที่สามารถขนย้ายสิ่งของขึ้นลงบันไดได้

## 1.6 งบประมาณ

1. เหล็กแผ่นบางเรียบ	300	บาท
2. ชุดขับเคลื่อน (เฟือง, ล้อ, มอเตอร์, เพลา)	5000	บาท
3. แบตเตอรี่	1980	บาท
4. ชุดควบคุม (จีโมทคอนโทรล)	500	บาท
5. แหล่งจ่ายพลังงาน (แบตเตอรี่)	450	บาท

6. ที่สปรีย์	90	บาท
7. ค่าถ่ายเอกสาร	1000	บาท
8. อื่นๆ	500	บาท
รวม	<u>9820</u>	<u>บาท</u>