

## บทที่ 5

### สรุปผลโครงการ

#### 5.1 สรุปผลการทดลอง

ผลที่ได้รับจากหุ่นยนต์ตัวนี้คือ หุ่นยนต์จะไปช่วยทำงานบนสายโอเวอร์เฮดกราวนด์ได้อย่างมีประสิทธิภาพ โดยไม่ต้องใช้คนขึ้นไปไต่ตามสายโอเวอร์เฮดกราวนด์ เนื่องจากในปัจจุบันจะต้องใช้คนขึ้นไปบนสายโอเวอร์เฮดกราวนด์ อาจเกิดอันตรายได้ แต่ถ้าใช้หุ่นยนต์ตัวนี้จะใช้คนเพียงคนเดียวเพื่อไปติดตั้งแล้วบังคับหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรลซึ่งมีความปลอดภัย และความสะควกสบายมากขึ้น อีกทั้งหุ่นยนต์ตัวนี้ใช้พลังงานไม่มาก ในภาคขับเคลื่อน ภาคคิงไวเบรชันแคมเปอร์และรีโมทคอนโทรลใช้แบตเตอรี่ 12 โวลต์ จำนวน 2 ก้อนเท่านั้น

#### 5.2 แนวทางการพัฒนา

##### 5.2.1 ส่วนโครงสร้างของหุ่นยนต์

- ควรสร้างให้หุ่นยนต์มีน้ำหนักเบาขึ้น โดยใช้วัสดุ จำพวกอะลูมิเนียม หรือวัสดุที่เหมาะสม

##### 5.2.2 ส่วนภาคกำเนิดเปลวไฟ

- ควรออกแบบวงจรให้มีความประหยัดพลังงาน
- ควรออกแบบระบบป้องกันอินดิวิช์โวลต์เตจ ที่จะเกิดขึ้น

##### 5.2.3 ส่วนภาคคิงตัวไบนเรชันแคมเปอร์

- ควรออกแบบให้หุ่นยนต์มีความสามารถในการคลายเนื้อที่ยึดไบนเรชันแคมเปอร์กับสายโอเวอร์เฮดกราวนด์ได้

#### 5.3 ปัญหาที่เกิดขึ้นในการทำโครงการ

1. ภาครีโมทคอนโทรลถูกรบกวนได้ง่าย จากผู้เล่นเครื่องจำพวกรถบังคับบริเวณใกล้เคียง
2. โครงสร้างของหุ่นยนต์ยังไม่แข็งแรง เนื่องจากผู้สร้างยังขาดความชำนาญที่เพียงพอ

#### 5.4 ข้อเสนอแนะ

เพื่อให้หุ่นยนต์ช่วยทำงานบนสายโอเวอร์เฮดกราวนด์สามารถทำงานได้ดีขึ้น ควรออกแบบให้สามารถนำไปติดตั้งใช้งานได้สะดวกยิ่งขึ้น โดยควรให้หุ่นมีขนาดเล็ก และมีน้ำหนักเบายิ่งขึ้น