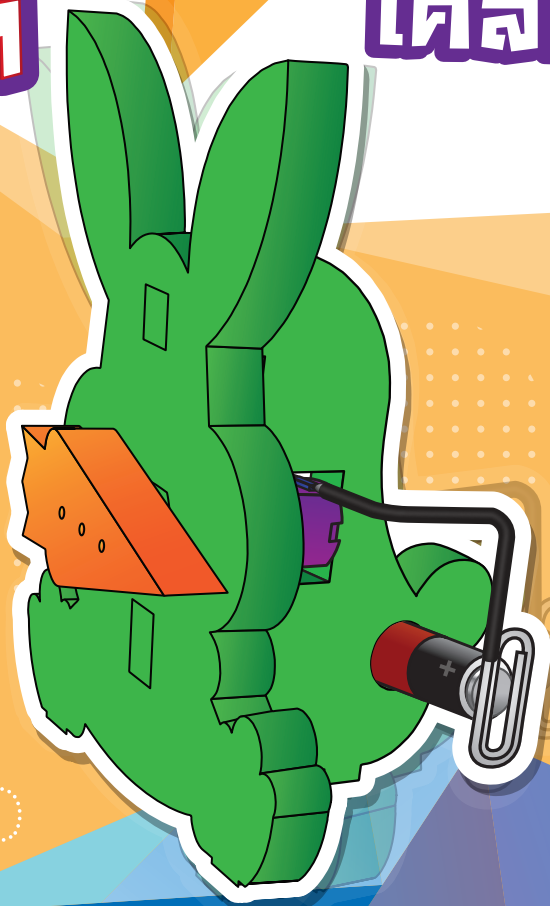




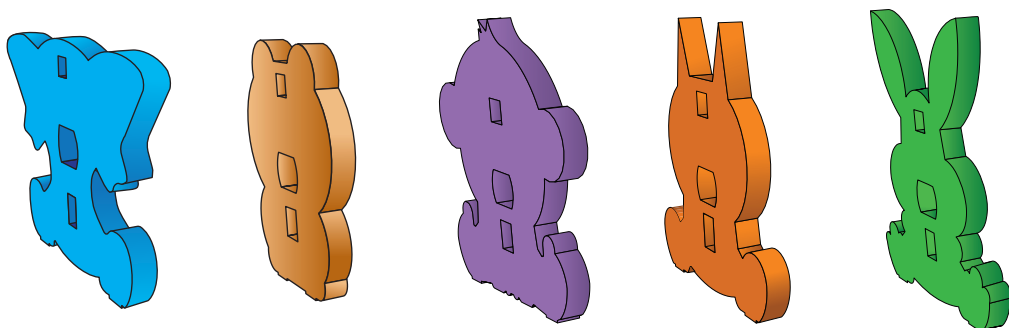
หุ่นยนต์สัตว์ เคลื่อนที่



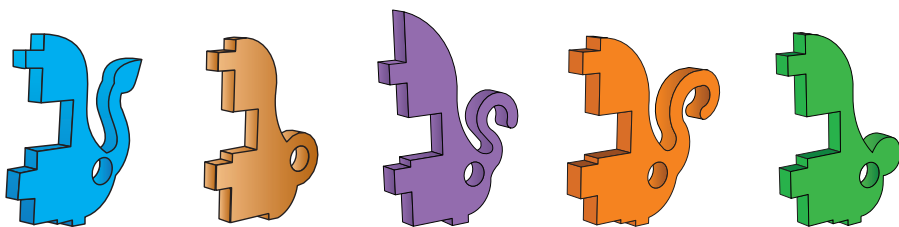
หุ่นยนต์เคลื่อนที่รูปสัตว์สำหรับการเรียนการสอน
คำขอสิทธิบัตรการประดิษฐ์ เลขที่ 1701003674

วัสดุอุปกรณ์

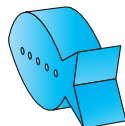
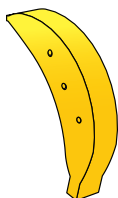
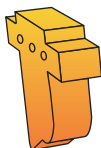
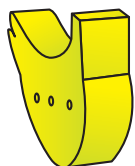
1 ตัวหุ่นยนต์ด้านหน้า



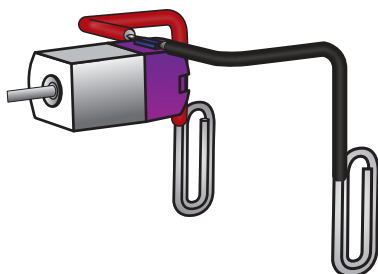
2 ตัวหุ่นยนต์ด้านหลัง



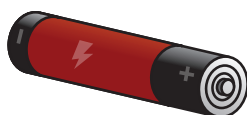
3 ลูกเบี้ยว (อาหารของสัตว์)



4 มอเตอร์



5 แบตเตอรี่

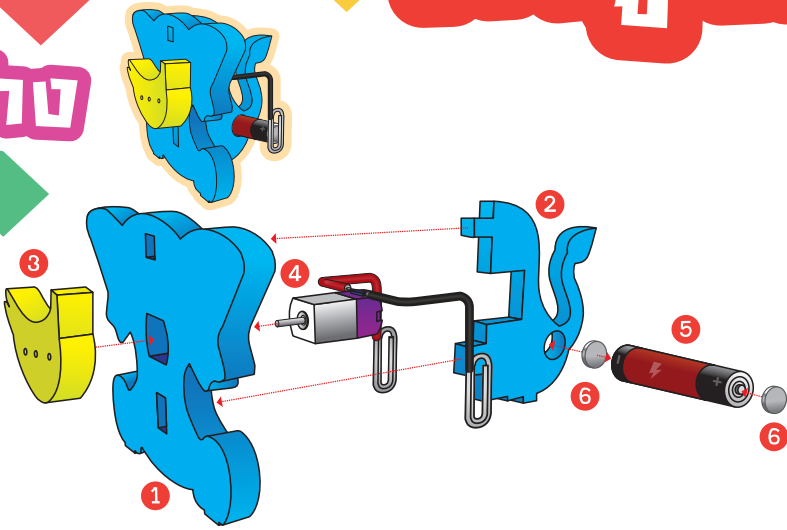


6 แม่เหล็ก

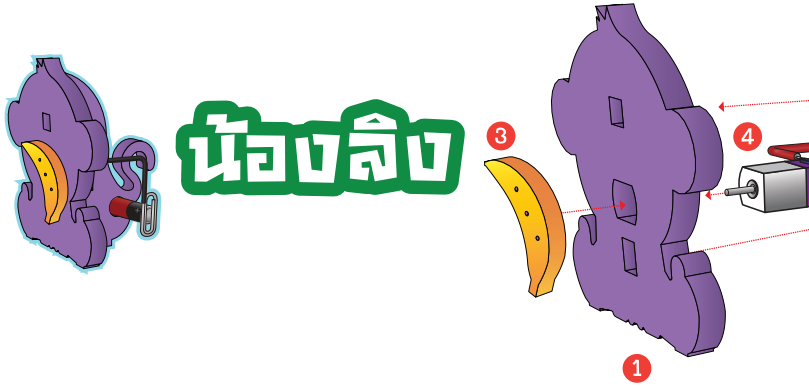


มารู้จัก

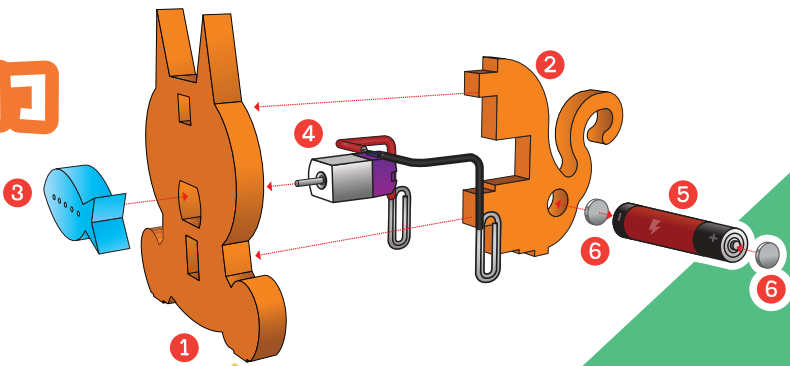
พิชัง



น้องลิง

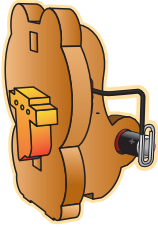


น้องแมว

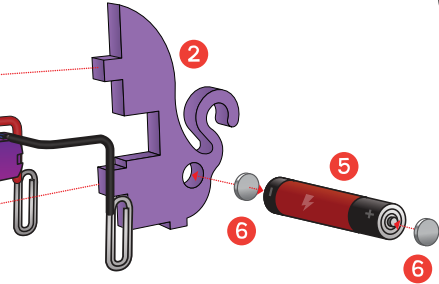
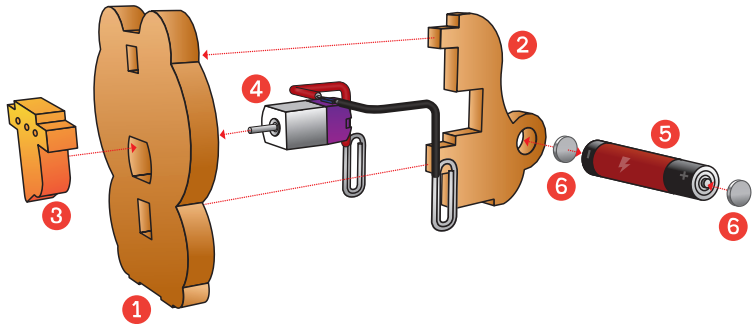


หุ่นยนต์สัตว์

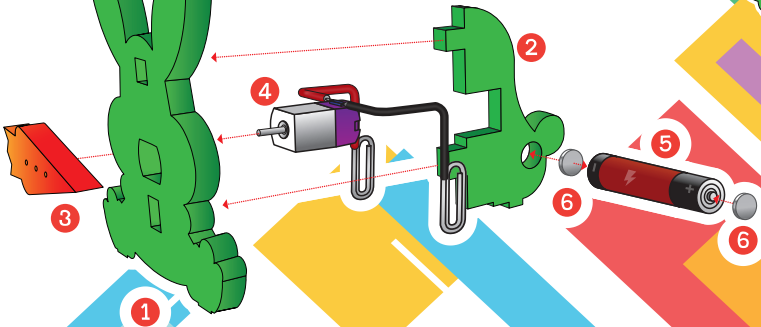
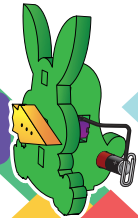
กิ้งก่า



พิหมี

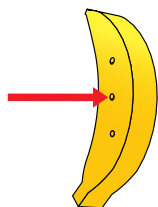


น้องกระต่าย

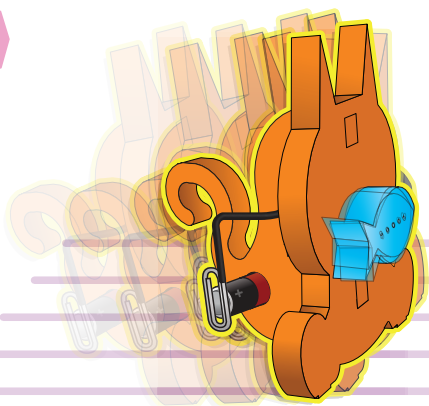


ลองทำดู

หากเปลี่ยนช่องเสียบลูกเบียร์
(อาหารของสัตว์) หุ่นยนต์สัตว์จะมี
การเคลื่อนที่เหมือนหรือต่างกันอย่างไร



ถ้านำหุ่นยนต์สัตว์ไปวางให้เคลื่อนที่บนพื้นผิว
ที่มีลักษณะต่างกัน เช่น แผ่นพลาสติกเรียบ พรม
หุ่นยนต์จะมีการเคลื่อนที่เหมือนหรือต่างกัน
อย่างไร



หุ่นยนต์เคลื่อนที่ ได้อย่างไร

มอเตอร์

จะเปลี่ยนพลังงานไฟฟ้า
จากแบตเตอรี่
ให้เป็นพลังงานกล
โดยทำให้แกนของมอเตอร์
ซึ่งมีลูกเบี้ยวติดอยู่ที่ปลาย
หมุน

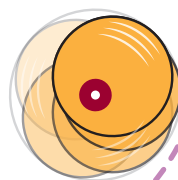
การหมุนของ ลูกเบี้ยว

ทำให้เกิดการ
“สั่นสะเทือน”

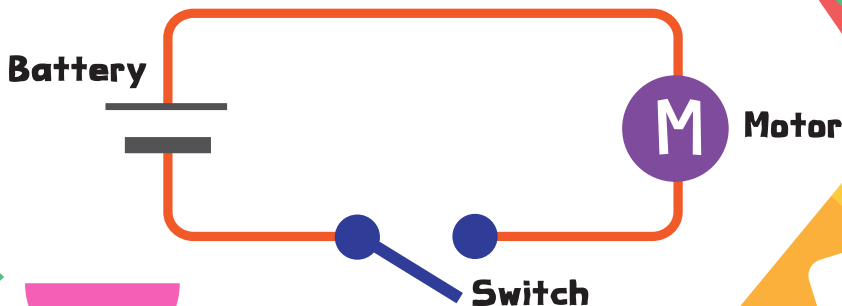
แรงสั่นสะเทือน

ส่งไปถึงตัวหุ่นยนต์
ส่งผลให้หุ่นยนต์
เคลื่อนที่ไปได้

ลักษณะการหมุน
ของ
ลูกเบี้ยว



วงจรไฟฟ้าอย่างง่าย





สถาบันส่งเสริมการสอนวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี (สสวท.)

924 ถนนสุขุมวิท แขวงพระโขนง เขตคลองเตย กรุงเทพฯ 10110

โทรศัพท์ : 0-2392-4021 โทรสาร : 0-2381-0750

สำนักบริการวิชาการและบริหารทรัพยากร

โทรศัพท์ : 0-2392-4021 ต่อ 3101, 3102

โทรสาร : 0-2392-3596



www.jpst.ac.th