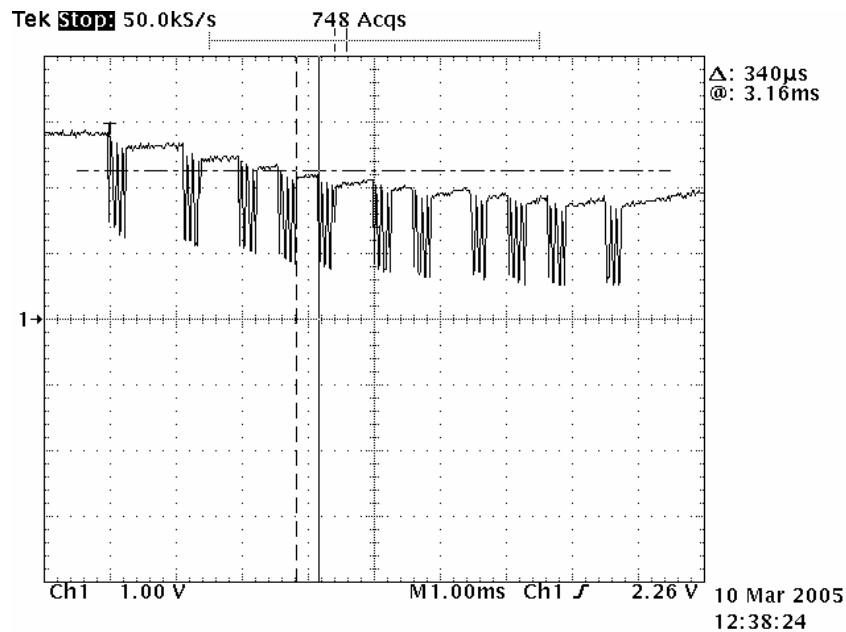
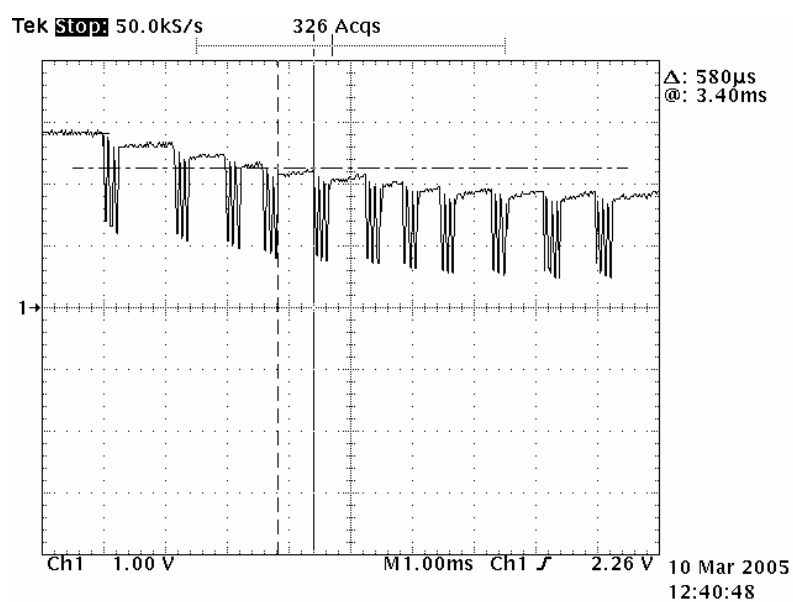


ภาคผนวก ข.

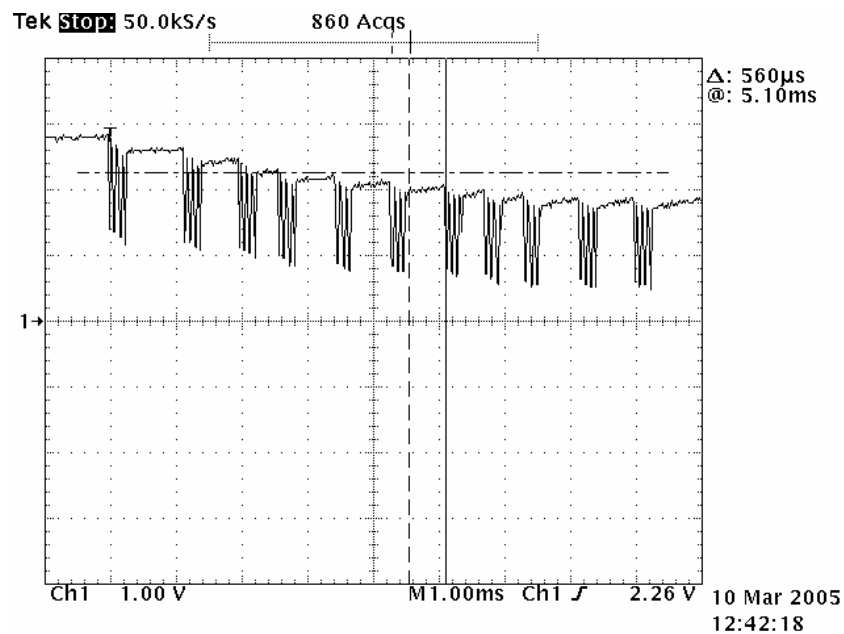
สัญญาณการควบคุมมอเตอร์ด้านซ้ายและขวา วัดจากตัวรับสัญญาณอินฟราเรดที่
ช่องสัญญาณต่างกันเพื่อควบคุมหุ่นยนต์แต่ละตัว ทดสอบโดยส่งสัญญาณความถี่การเคลื่อนที่ของ
มอเตอร์จากคอมพิวเตอร์



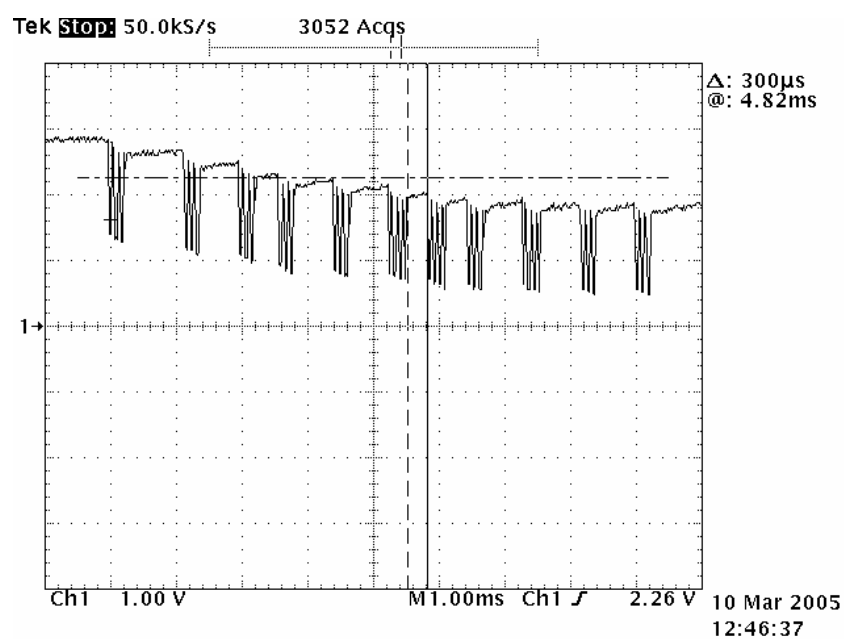
รูปที่ ข.1 สัญญาณจังหวะที่ 1 ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 1



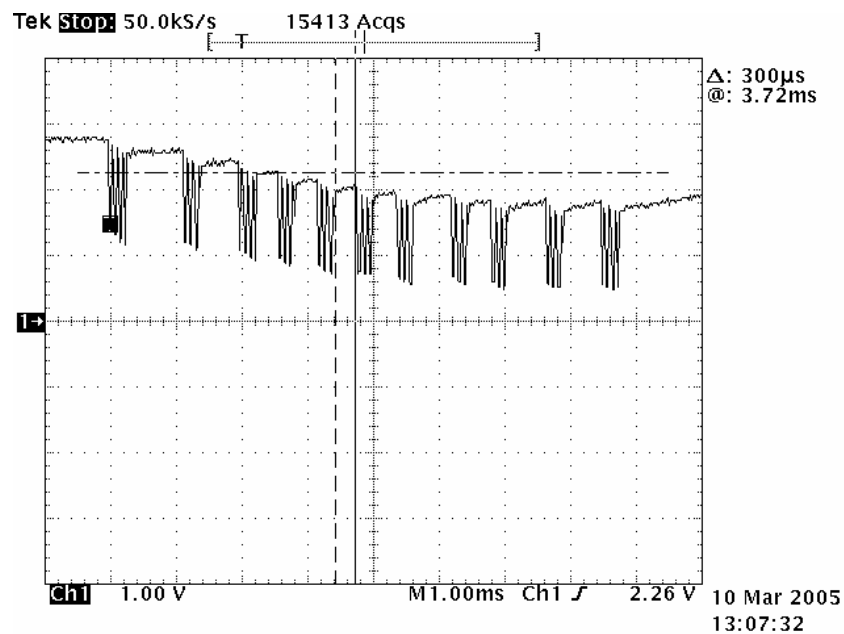
รูปที่ ข.2 สัญญาณจังหวะที่ 2 ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 1



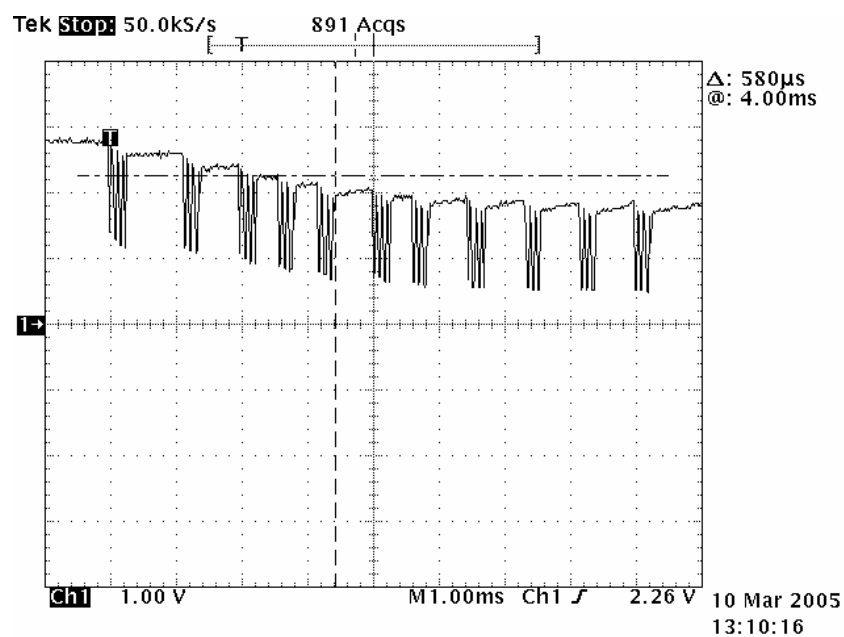
รูปที่ ข.3 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 1



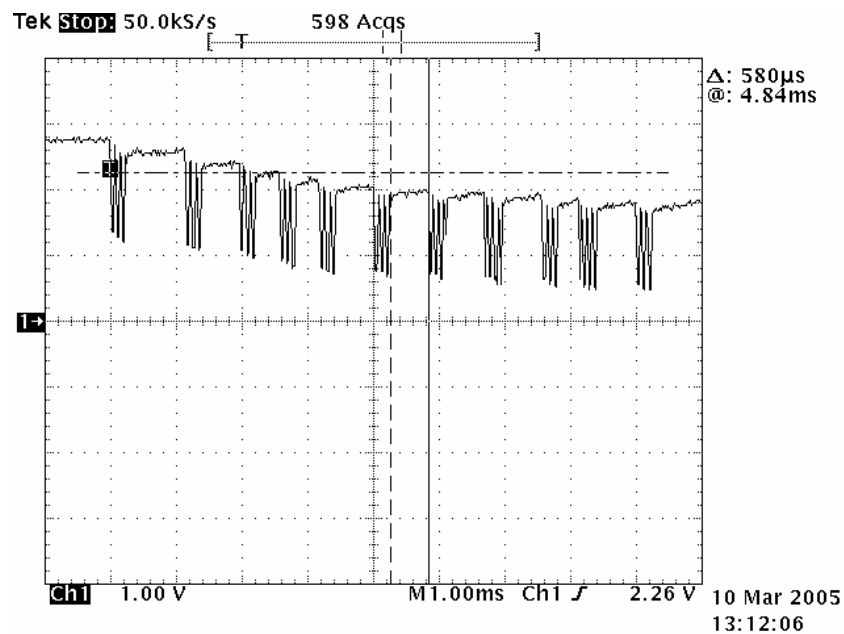
รูปที่ ข.4 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 1



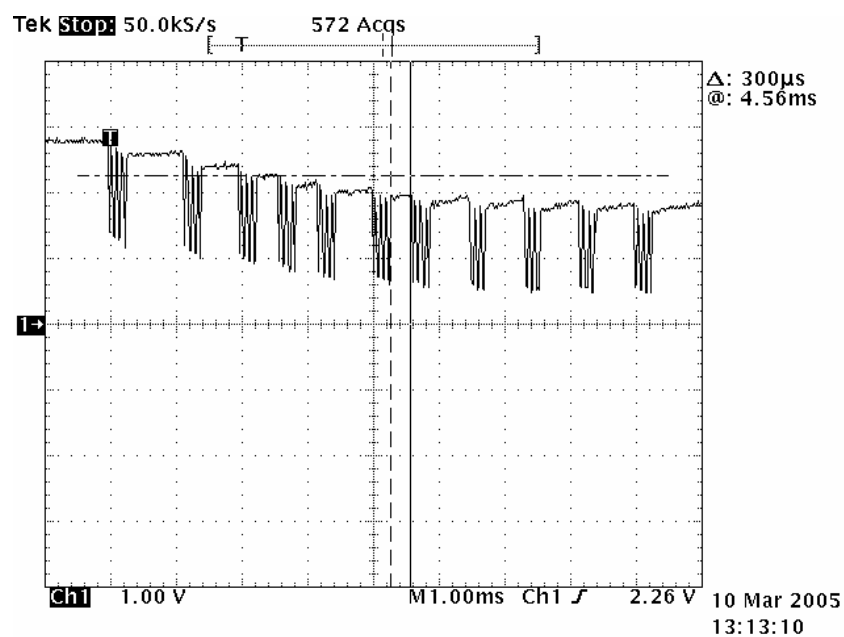
รูปที่ ข.5 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 2



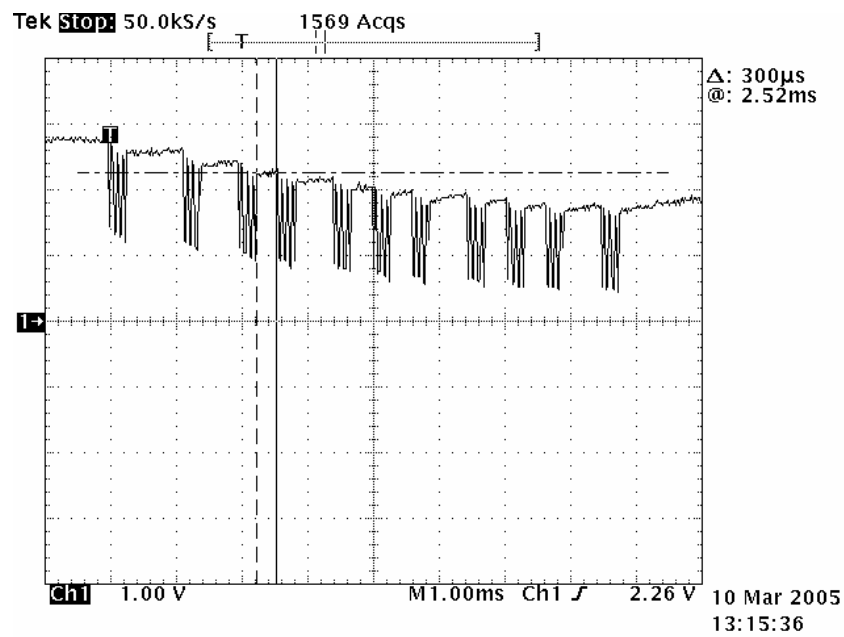
รูปที่ ข.6 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 2



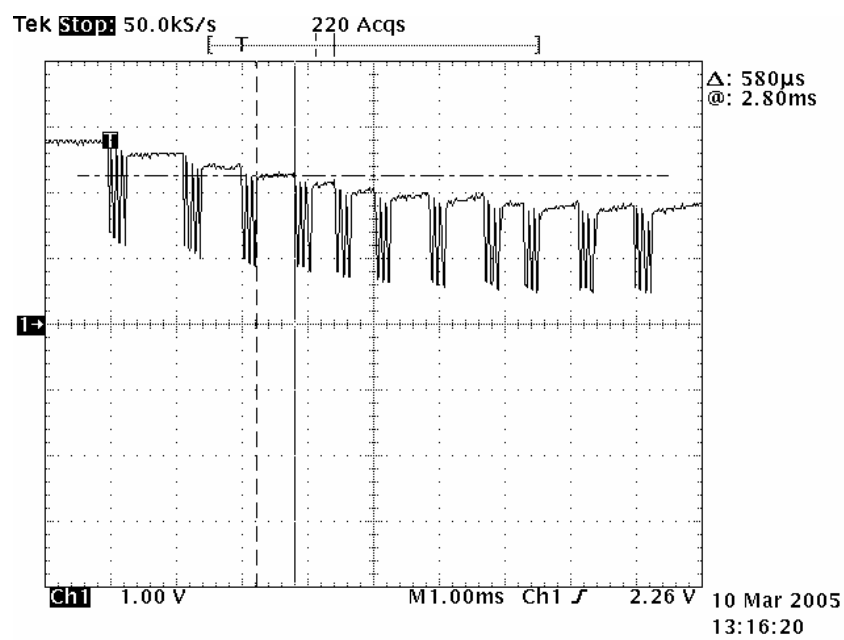
รูปที่ ข.7 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้ออเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 2



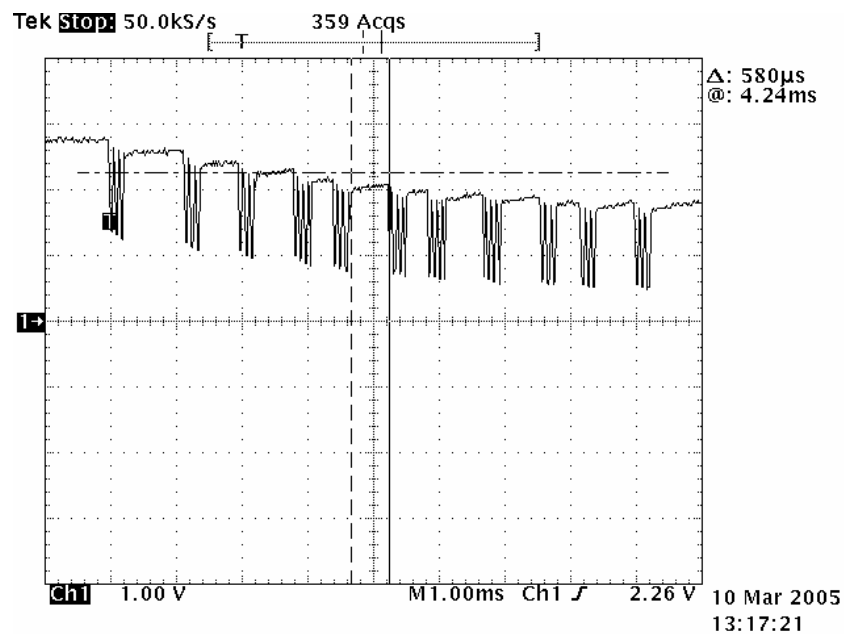
รูปที่ ข.8 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้ออเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 2



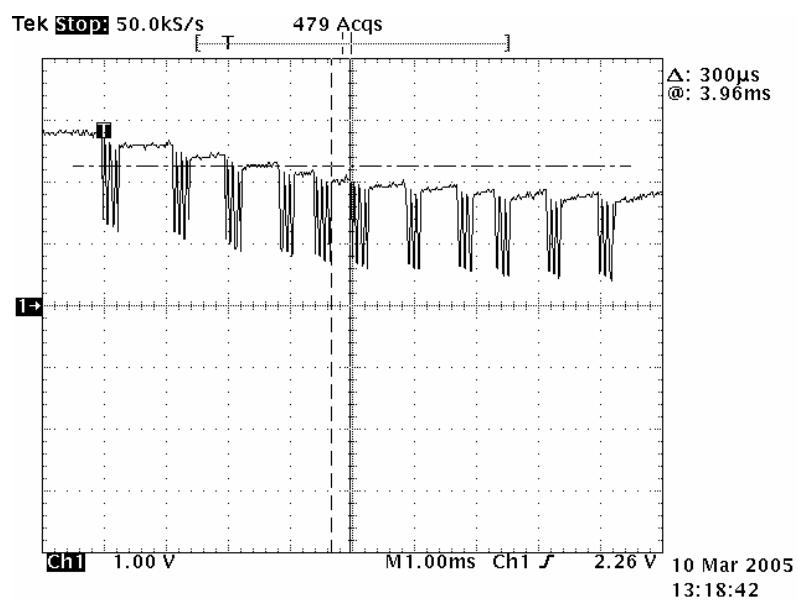
รูปที่ ข.9 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 3



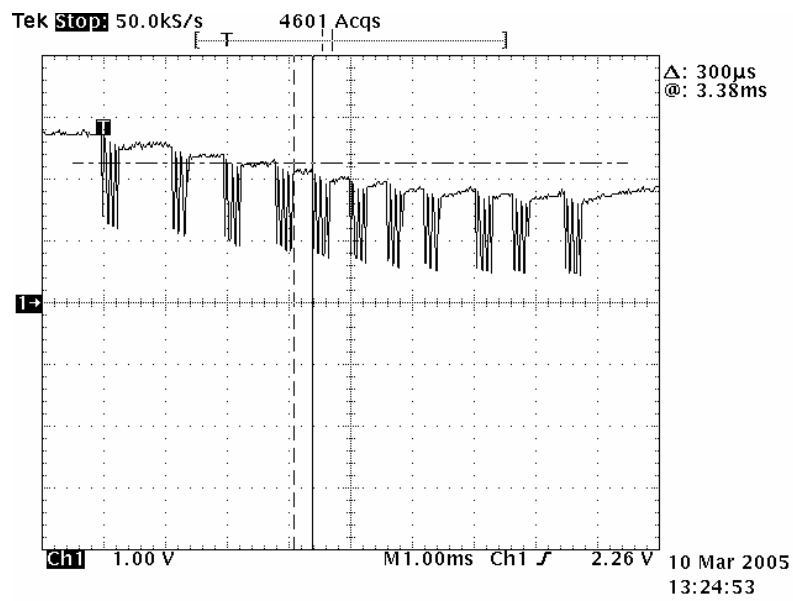
รูปที่ ข.10 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 3



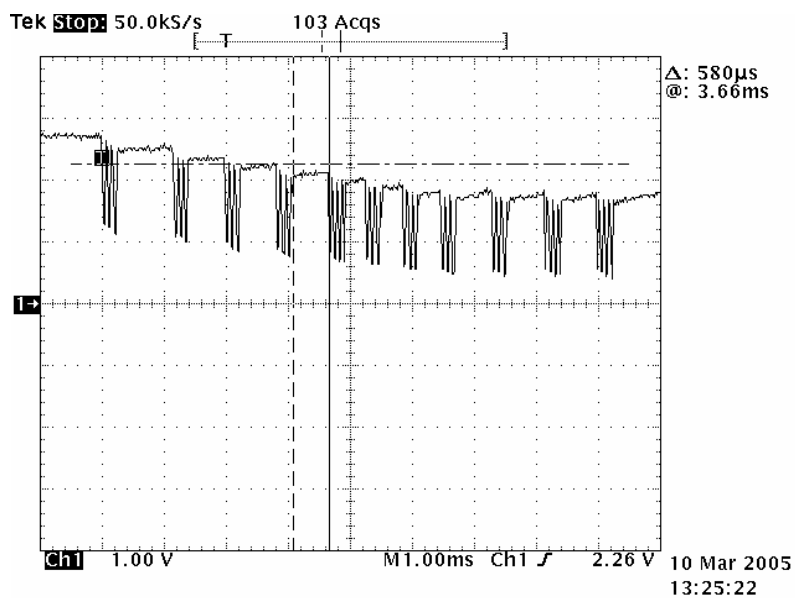
รูปที่ ข.11 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 3



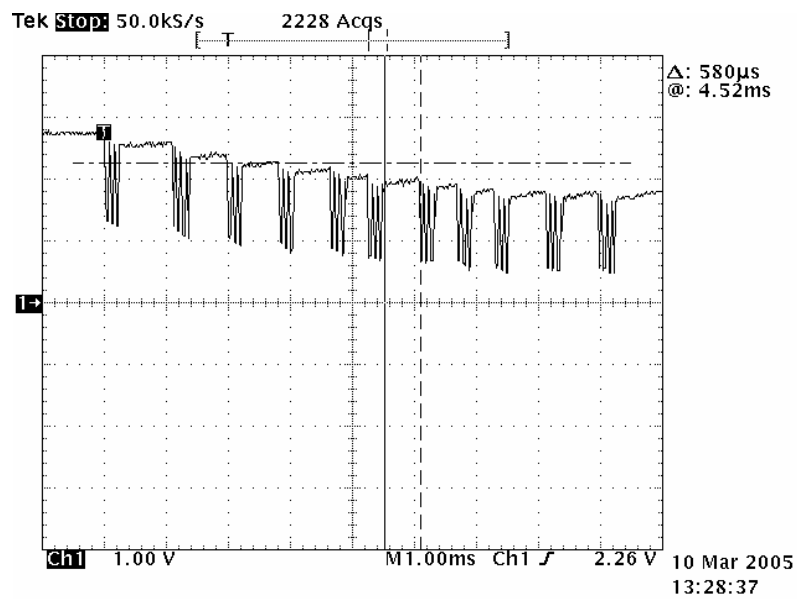
รูปที่ ข.12 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 3



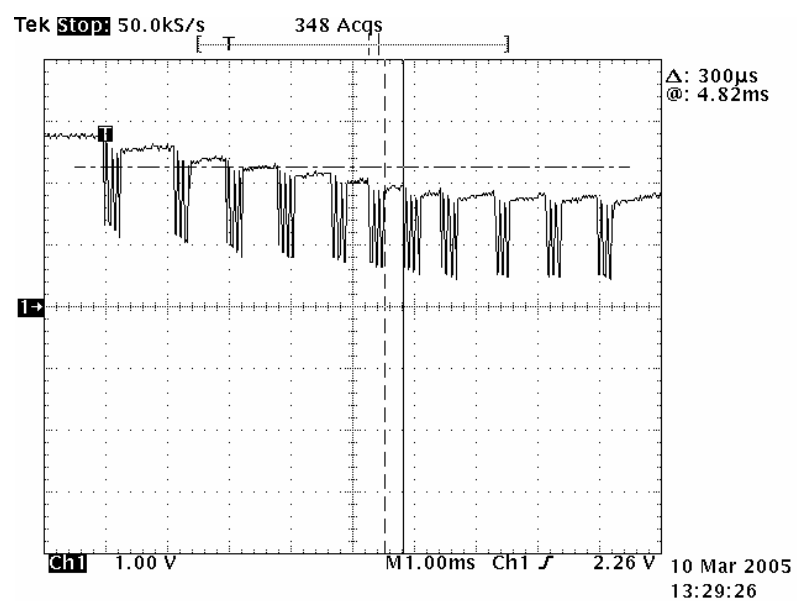
รูปที่ ข.13 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 4



รูปที่ ข.14 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านซ้ายทำงาน ช่องสัญญาณที่ 4



รูปที่ ข.15 สัญญาณจังหวะที่1ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 4



รูปที่ ข.16 สัญญาณจังหวะที่2ที่ส่งจากชุดควบคุมเพื่อให้มอเตอร์ด้านขวาทำงาน ช่องสัญญาณที่ 4