

บทที่ 4

ผลการดำเนินการ

4.1 ผลการดำเนินการ

ผู้จัดทำโครงการได้ดำเนินการสร้างแบบจำลองรถยนต์จากอุปกรณ์ Lego EV3 แล้วทำการทดลองได้ผลดังนี้

- 1) มอเตอร์ตัวที่ 1 สามารถตรวจจับการบรรทุกหรือการหมุนของแกนบรรทุกได้ ทำให้ทราบได้ว่าระดับของไฟหน้ารถยนต์อยู่ในระดับที่ไม่ปกติ อาจส่งผลต่อผู้ใช้รถใช้ถนนคนอื่นๆ ได้
 - 2) ไมโครคอนโทรลเลอร์สามารถรับการสัญญาณที่ส่งมาจากมอเตอร์ตัวที่ 1 และประมวลผลเพื่อส่งสัญญาณไปยังมอเตอร์ตัวที่ 2 เพื่อปรับระดับไฟหน้ารถยนต์ได้
 - 3) มอเตอร์ตัวที่ 2 สามารถรับสัญญาณจากไมโครคอนโทรลเลอร์ และปรับระดับไฟหน้าอัตโนมัติตามสัญญาณที่ส่งมาได้
- สรุปได้ว่า ระบบปรับไฟหน้ารถยนต์อัจฉริยะ สามารถทำงานได้ตามวัตถุประสงค์ที่กำหนดไว้

4.2 ภาพตัวอย่างผลงาน





