



สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ

7.1 สรุปผลการวิจัย

การวิจัยครั้งนี้ได้ทำการสร้างโต๊ะตัดแผ่นเหล็กด้วยเปลวไฟ ที่มีการเคลื่อนที่ 2 ทิศทาง ในระนาบที่ตั้งฉากกัน พร้อมด้วยอุปกรณ์ประกอบต่างๆ เช่น เพาเวอร์แอมป์ไฟเออร์ ชุดดีโคเดอร์และวงจรรีบ เป็นต้น การควบคุมใช้ระบบควบคุมแบบ พี.ไอ.ดี.พี โดยใช้ไมโครคอมพิวเตอร์ 16 บิต เป็นตัวควบคุม

การพิจารณาถึงความต้องการของความแม่นยำในการเคลื่อนที่ของโต๊ะตัดแผ่นเหล็ก เนื่องจากมีการพัฒนาขึ้นเพื่อนำไปใช้ในการตัดแผ่นเหล็กโดยใช้เปลวไฟ ซึ่งมีช่วงความเร็วในการเคลื่อนที่ตามแนวการตัดไม่เกิน 0.015 m/s และจากการทดสอบความแม่นยำของระบบ ควบคุมพบว่าค่าความผิดพลาดของตำแหน่ง เมื่อการเคลื่อนที่เป็นรูปร่างกลมที่มีความเร็วตามแนว การตัด 0.015 m/s มีค่าความผิดพลาดของตำแหน่งน้อยกว่า 0.70 มิลลิเมตรในแนวแกน X และ 0.76 มิลลิเมตรในแนวแกน Y โดยใช้ค่าเกนของสัญญาณควบคุม $K_p = 851.7$, $K_i = 668$, $K_d = 20.88$, $K_{p-r} = 250$ ที่ระยะทางในการมองล่วงหน้า 6 จุด ซึ่งผลของค่า ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจะมีค่าความผิดพลาดสูง เมื่อการเคลื่อนที่มีการกลับทิศการหมุนของ มอเตอร์ ซึ่งเป็นผลอันเนื่องมาจากชุดเฟืองทดที่ใช้มี backlash ซึ่งเป็นช่วง nonlinear โดย ที่ชุดเฟืองทดของมอเตอร์ที่ใช้ขับเคลื่อนระบบในแนวแกน X มีช่วงของ backlash 0.32 มิลลิ เมตร ส่วนชุดเฟืองทดของมอเตอร์ที่ใช้ในการขับเคลื่อนระบบในแนวแกน Y มีช่วงของ backlash 0.35 มิลลิเมตร

สำหรับค่าความผิดพลาดกับการเปลี่ยนความเร็วตามแนวการเคลื่อนที่ จากการทดลอง พบว่า เมื่อความเร็วตามแนวการเคลื่อนที่มีค่าสูงขึ้น ค่าความผิดพลาดจะสูงขึ้น เนื่องจากระบบ ควบคุมตำแหน่งและความเร็วที่ใช้ในการควบคุมมีลักษณะเป็นแบบ point to point ซึ่งระบบ การควบคุมแบบนี้จะให้ผลของการควบคุมที่ตีเฉพาะการเคลื่อนที่ที่ความเร็วต่ำ ส่วนที่ความเร็วสูง ผลของการเคลื่อนที่จะมีค่า steady state error เกิดขึ้นตามแนวการเคลื่อนที่

จากการทดสอบเพิ่มขนาดของภาวะ พบว่าเมื่อมีการเพิ่มขนาดของภาวะให้มีค่ามากขึ้น จะทำให้ค่าความผิดพลาดมีค่ามากขึ้นและทำให้ระบบมีการสั่นในช่วงเริ่มต้นของการเคลื่อนที่ ทั้งนี้ เพราะในการเพิ่มขนาดของภาวะจะมีผลต่อค่า static friction ของระบบและค่าความยืดหยุ่นของลวดสลิงที่ใช้เป็นระบบขับเคลื่อน ทำให้ระบบมีการสั่นในช่วงเริ่มต้นของการเคลื่อนที่

7.2 ข้อเสนอแนะ

จากการวิจัยในครั้งนี้ผู้วิจัยเห็นว่า สิ่งที่จะพัฒนาเพื่อให้ได้ระบบโต๊ะตัดแผ่นเหล็กด้วยเปลวไฟ ซึ่งมีประสิทธิภาพดีขึ้นคือ

7.2.1 ใช้ชุดเฟืองทดที่ไม่มี backlash เพื่อลดผลของค่าความผิดพลาดเมื่อระบบมีการกลับทิศทางในการเคลื่อนที่

7.2.2 การเชื่อมโยงโปรแกรมบ่อนข้อมูลของแนวการตัดเข้ากับโปรแกรมกราฟฟิก เช่น โปรแกรม Autocad เพื่อเพิ่มความสะดวกในการบ่อนข้อมูลแนวทางเดินของการเคลื่อนที่

7.2.3 ติดตั้งอุปกรณ์ Tracking Vedio ที่สามารถเปลี่ยนข้อมูลแนวทางเดินไปเป็นจุดอ้างอิงตามแนวแกน X และ แกน Y ทำให้สามารถเคลื่อนที่ได้ระยะทางไม่จำกัด เนื่องจากไม่ต้องเก็บจุดอ้างอิงไว้ล่วงหน้า นอกจากนี้ยังเพิ่มความสะดวกและลดความยุ่งยากในการบ่อนข้อมูลของแนวทางเดินที่มีความซับซ้อน