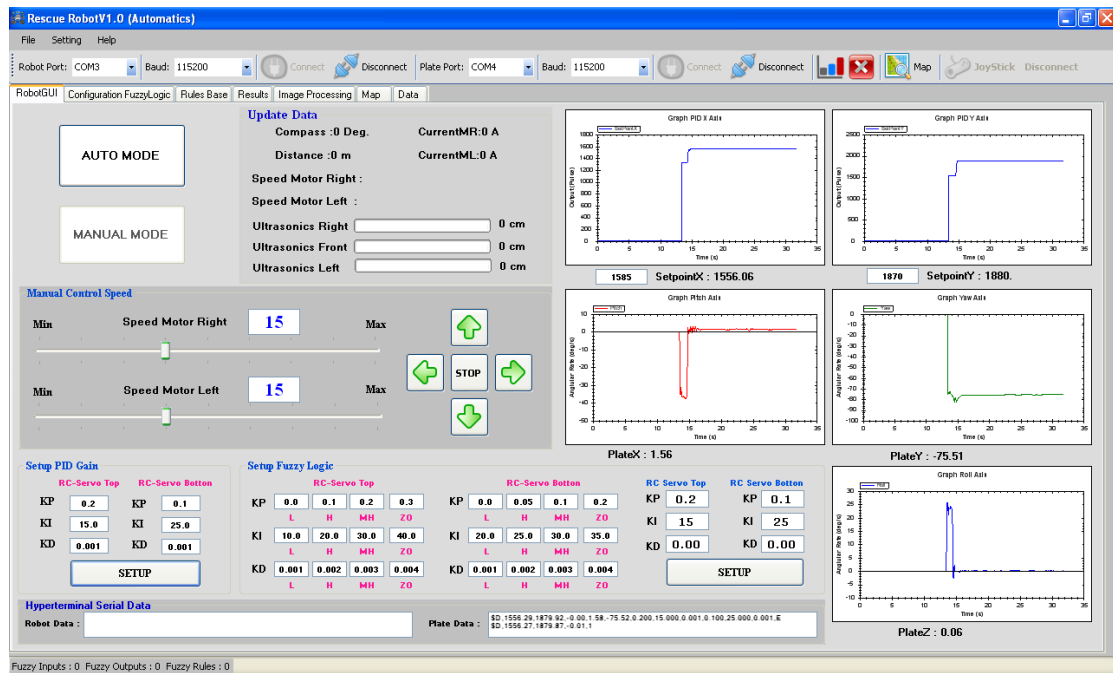
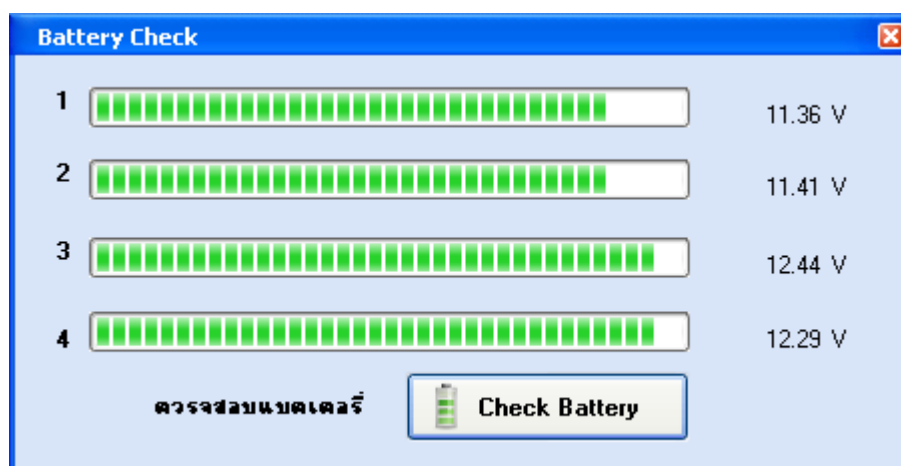


ภาคผนวก ค

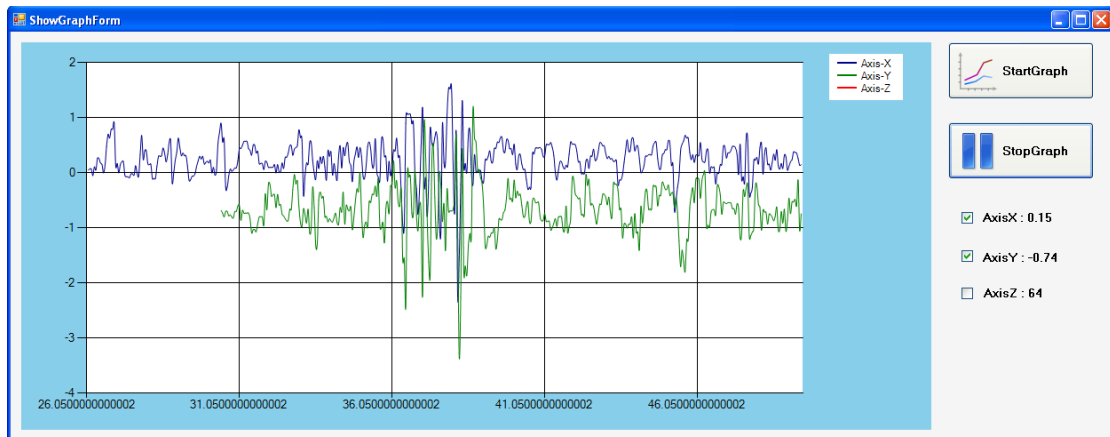
โปรแกรมอินเทอร์เน็ตเฟส (Microsoft Visual C# 2008)



ภาพที่ ค-1 การอินเทอร์เฟสของโปรแกรมโดยรวม



ภาพที่ ค-2 การอินเทอร์เฟสของโปรแกรมในส่วนตรวจสอบแบตเตอรี่



ภาพที่ ค-3 การอินเทอร์เฟซแสดงกราฟในส่วนของงานรักษาสมดุล

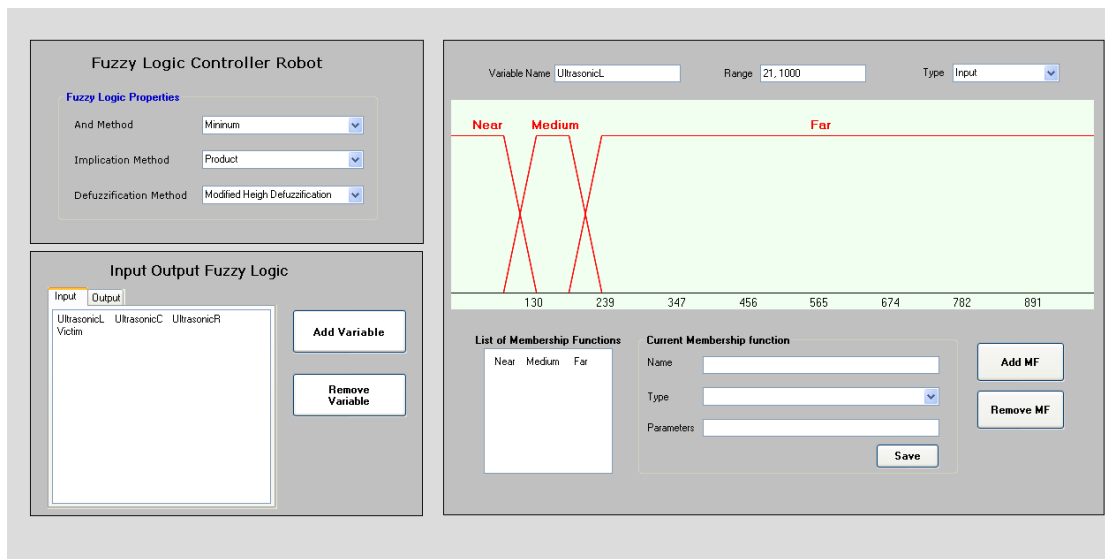
Plate Data : \$P,1559.01,1872.67,0.41,-0.39,160.28,0.200,15.200,0.010,0.100,25.000,0.002,E
\$P,1559.36,1872.83,0.17,-0.54,159.44,0.200]

ภาพที่ ค-4 การอินเทอร์เฟซแสดงผลข้อมูลที่ได้รับจากคอมพิวเตอร์

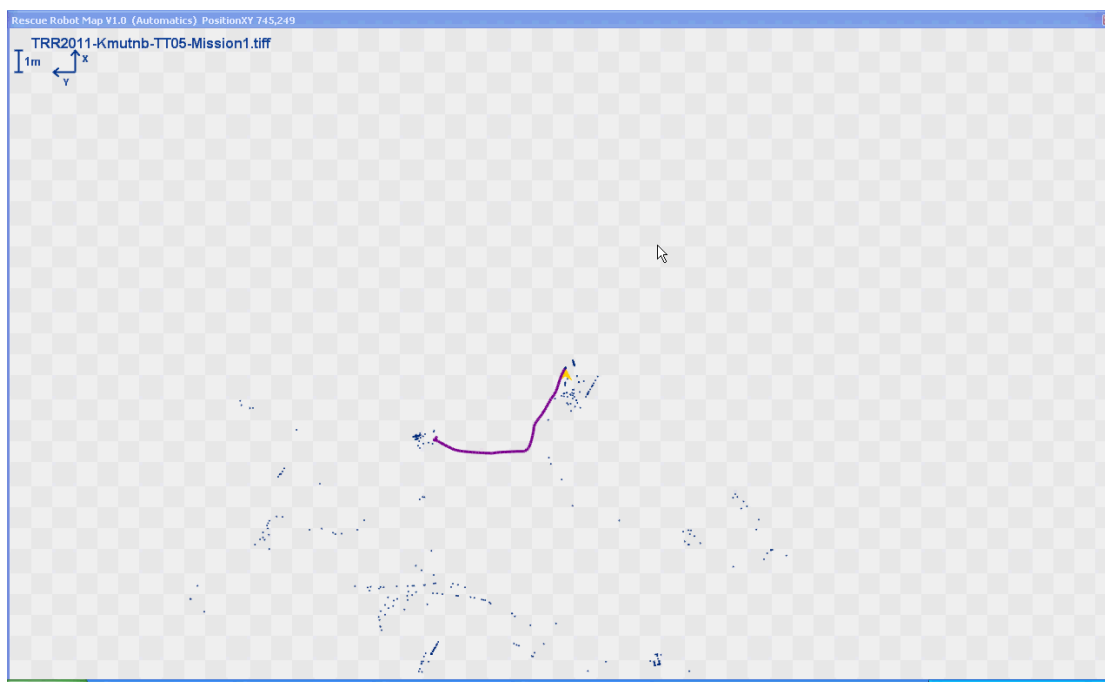
Update Data

Compass :222 Deg.	CurrentMR: -0.5 A
Distance :0.817305 m	CurrentML: -0.4 A
Speed Motor Right :	RPM
Speed Motor Left :	RPM
Ultrasonics Left	50 50 cm
Ultrasonics Front	102 102 cm
Ultrasonics Right	38 38 cm

ภาพที่ ค-5 การอินเทอร์เฟซแสดงผลข้อมูลเซนเซอร์อัลตราโซนิกส์



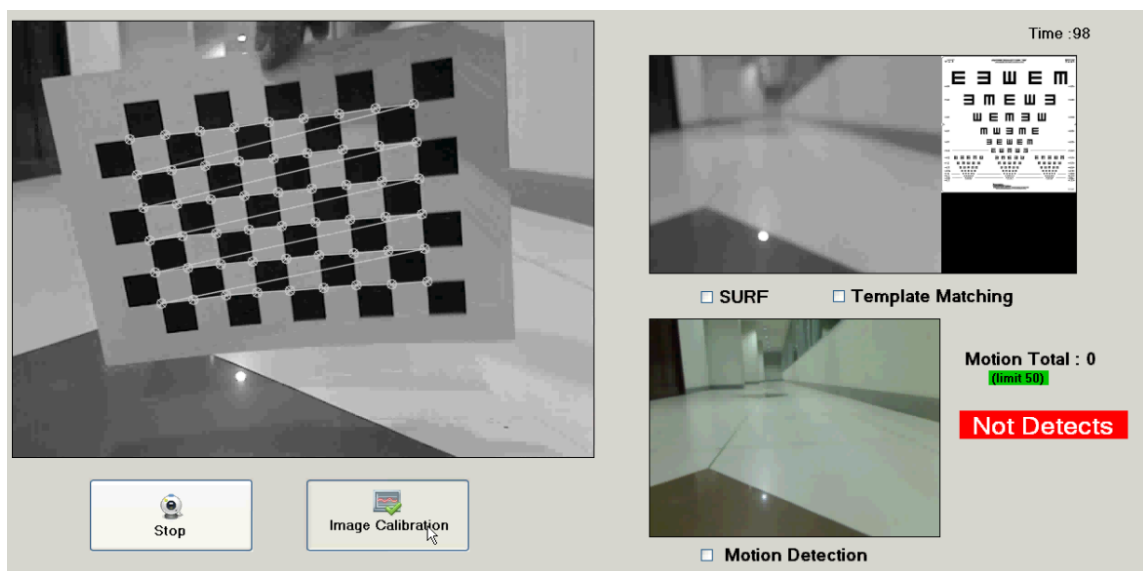
ภาพที่ ค-6 การอินเตอร์เฟสแสดงผลการตั้งค่าฟัซซี่ลอจิก



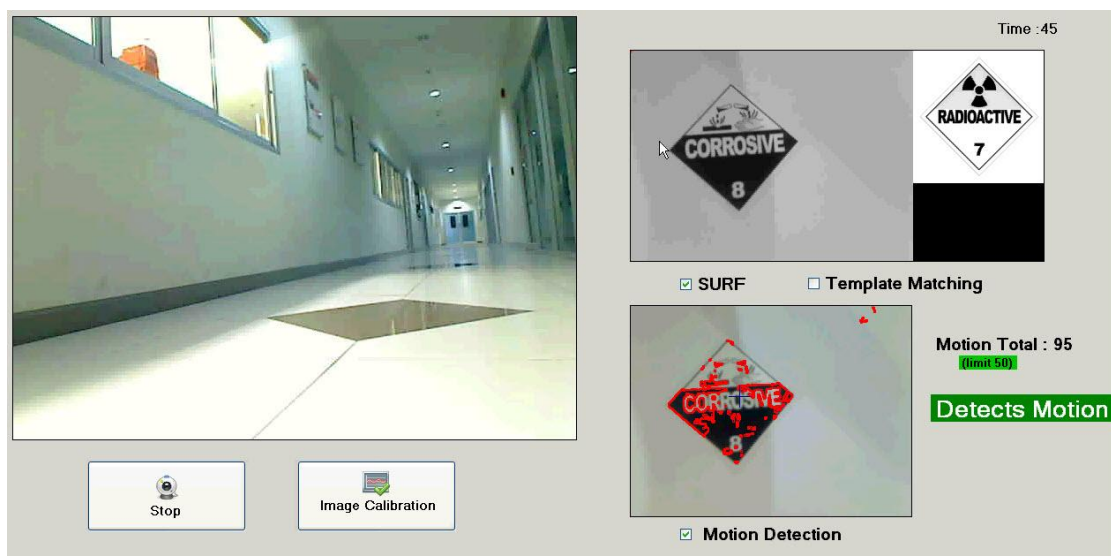
ภาพที่ ค-7 การอินเตอร์เฟสแสดงผลการระบุแผนที่ของหุ่นยนต์



ภาพที่ ค-8 สัญลักษณ์ที่ใช้เปรียบเทียบในส่วนของการประมวลผลทางภาพ



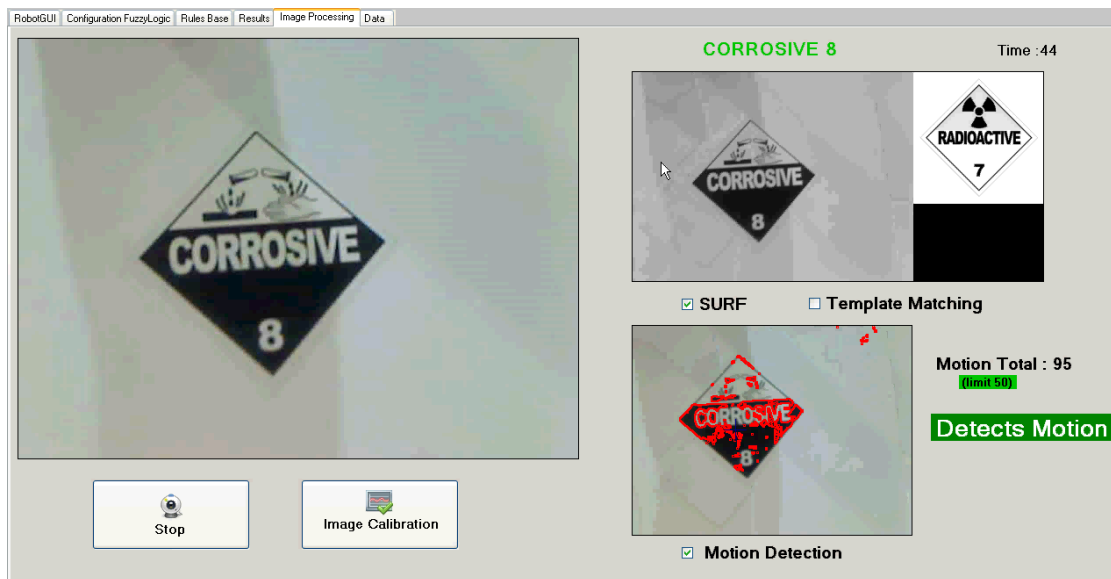
ภาพที่ ค-9 การทดสอบกล้องในส่วนของการประมวลผลทางภาพ



ภาพที่ ค-10 การอินเตอร์เฟสในส่วนของการตรวจจับความเคลื่อนไหว



ภาพที่ ค-11 การอินเตอร์เฟสการเปรียบเทียบภาพด้วยวิธี Template Matching



ภาพที่ ค-12 การอินเตอร์เฟซการเปรียบเทียบภาพด้วยวิธี SURF