

ชื่อปริญญาพนธ์	: ระบบควบคุมกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์ด้วยแรงป้อนกลับ
ชื่อ	: นายวิชญกร จักร์ครอง นางสาววิลาวัณย์ บุตรศรี
อาจารย์ที่ปรึกษาปริญญาพนธ์	: รศ.ดร.วัชรินทร์ โพธิ์เงิน
สาขา	: วิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
ปีการศึกษา	: 2557

บทคัดย่อ

ปริญญาพนธ์นี้ เป็นการควบคุมกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์ด้วยแรงป้อนกลับ มีการควบคุมแบบทางไกล คือระบบที่มีตัว **Master** เป็นตัวที่มีผู้ควบคุมส่งสัญญาณให้ตัว **Slave** ทำงานตาม และยังมีการป้อนกลับของแรงจาก **Slave** มายัง **Master**

วิธีการดำเนินงานให้ **AC Servo Motor** ทำหน้าที่เป็น **Master** และกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์คือ **Slave** เขียนโปรแกรมและแสดงผลผ่านโปรแกรม **LabVIEW** จากนั้นทำการเชื่อมต่อข้อมูลผ่านการ์ด **DAQ** มีวิธีการทดลอง 2 แบบ แบบที่ 1 คือควบคุมที่ **Master** ส่งตำแหน่งไปและ **Slave** ส่งตำแหน่งกลับมายัง **Master** (**Position-Position : P-P**) เป็นการใช้ความต่างขององศาระหว่างตัว **Master** และ **Slave** เป็นตัวส่งสัญญาณป้อนกลับมายัง **Master** และแบบที่ 2 คือการควบคุมที่ **Master** ส่งตำแหน่งไปและ **Slave** ส่งแรงกลับยัง **Master** (**Position-Force : P-F**) เป็นการใช้ความดันภายในกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์ของตัว **Slave** เป็นแรงป้อนกลับมายัง **Master** ซึ่งการทดลองทั้งสองแบบนี้ได้ทำการทดลองทั้งแบบมีการชดเชยแรงเสียดทานภายในกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์ และไม่มีการชดเชยแรงเสียดทานภายในกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์

ผลการทดลองพบว่า การทดลองแบบมีการชดเชยแรงเสียดทานนั้น มีการเริ่มทำงานและเข้าสู่ค่าที่ตั้งไว้ได้เร็วกว่าแบบไม่มีการชดเชยแรงเสียดทาน สรุปได้ว่าการทดลองแบบมีการชดเชยแรงเสียดทาน มีประสิทธิภาพการทำงานดีกว่า แบบไม่มีการชดเชยแรงเสียดทานภายในกระบอกลูกสูบไฮดรอลิกส์