

มก. ส่ง "หุ่นยนต์เตะฟุตบอล ทีม Skuba"
ลงสนามแข่ง World Robocup 2009 ที่ ออสเตรีย

คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ มั่นใจนำ "หุ่นยนต์เตะฟุตบอล ทีม Skuba" ลงสนามแข่ง World Robocup 2009 ที่ประเทศออสเตรีย ปลายมิถุนายนนี้

อาจารย์ปัญญา เหล่าอนันต์ธนา ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์ มก. และประธานจัดการแข่งขันฟุตบอลหุ่นยนต์ ซึ่งแชมป์ประเทศไทย เปิดเผยว่า ในการแข่งขัน Robocup เป็นการแข่งขันทางวิชาการในด้านการพัฒนาหุ่นยนต์ระดับโลก ซึ่งจัดติดต่อกันมาอย่างต่อเนื่อง และปีนี้เป็นครั้งที่ 13 ในการแข่งขัน World Robocup ประเภทหุ่นยนต์เตะ



ฟุตบอลอัตโนมัติขนาดเล็ก (Small-Size League) เป็นประเภทที่มีทีมจากมหาวิทยาลัยชื่อดังจากทั่วโลก เข้าร่วมการแข่งขัน และทีม Skuba จากคณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ พร้อมนำหุ่นยนต์เตะฟุตบอลไปร่วมการแข่งขันหุ่นยนต์เตะฟุตบอล World Robocup 2009 ในปลายเดือน มิถุนายน 2552 ณ เมืองกราซ (Graz) ประเทศออสเตรีย(Austria)

กล่าวว่า ทีมที่เข้าร่วมการแข่งขันจะต้องประดิษฐ์หุ่นยนต์ที่ใช้ระบบการมองเห็น (อัตโนมัติหรือควบคุมแบบไร้สายด้วยคอมพิวเตอร์) ขนาดเล็ก ทีมละ 5 ตัว เพื่อแข่งขันฟุตบอล ซึ่งมีเวลาทั้งหมด 20 นาที แบ่งเป็นครึ่งแรก 10 นาที และครึ่งหลัง 10 นาที ทีมที่ทำประตูได้มากกว่าจะเป็นผู้ชนะ ซึ่งลักษณะหุ่นยนต์เป็นทรงกระบอกขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางไม่เกิน 18 เซนติเมตร และสูงไม่เกิน 15 เซนติเมตร โดยแต่ละทีม



จะต้องลงโปรแกรมกลยุทธ์ไว้ล่วงหน้าเพื่อให้หุ่นยนต์แข่งขันกันเอง (Artificial Intelligence) โดยไม่มีการควบคุมหรือส่งสัญญาณให้กับหุ่นยนต์ในระหว่างการแข่งขัน และในปีนี้ ทีม Skuba มั่นใจในการนำหุ่นยนต์เตะฟุตบอลเข้าร่วมการแข่งขัน World Robocup 2009 โดยได้เตรียมส่งหุ่นยนต์ที่ออกแบบขึ้นมาใหม่ให้มีความฉลาดมากขึ้น ระบบควบคุมได้ออกแบบใหม่ให้

สามารถควบคุมความเร็วและการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ให้ดีขึ้น นอกจากนี้ยังได้พัฒนาโปรแกรมและเปลี่ยนระบบการเล่นให้มีประสิทธิภาพสูง

ทางด้านนายปิยะเมษฐี วสุนทพิชัยกุล นิสิตชั้นปีที่ 3 ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ หัวหน้าทีม **Skuba** และอาจารย์กาญจน์พันธ์ สุขวิชชัย อาจารย์ที่ปรึกษาทีม กล่าวถึงการเตรียมความพร้อมที่จะเข้าแข่งขันในปีนี่ว่า ทีม **Skuba** ได้เตรียมหุ่นยนต์เตะฟุตบอลขึ้นมาใหม่จำนวน 10 ตัว ซึ่งมีความแข็งแรงและทนทานต่อการกระแทกมากกว่าเดิม ทางทีมจะใช้กล้องตัวใหม่เพื่อให้สามารถประมวลผลของภาพให้ดีขึ้นในส่วนระบบควบคุมได้ถูกออกแบบใหม่ให้สามารถควบคุมความเร็วและการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ให้มีความคล่องตัวมากขึ้น นอกจากนี้ยังได้วางแผนการเล่นและปรับปรุงโปรแกรมให้หุ่นยนต์มีความฉลาดมากยิ่งขึ้นอีกด้วย

