

สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าลาดกระบัง

เครื่องคัดแยกความสดของปลา

AN AUTOMATIC MACHINE FOR FRESH FISH CLASSIFICATION



เลขที่

เลขพระ

วัน, เดือน, ปี.....

119 52200

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

ภาควิชาวิศวกรรมสารสนเทศ

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2550

AN AUTOMATIC MACHINE FOR FRESH FISH CLASSIFICATION



**A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT OF
THE REQUIRMENT FOR THE DEGREE OF
BACHELOR IN DEPARTMENT OF INFORMATION ENGINEERING
FACULTY OF ENGINEERING
KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG**

2007

หัวข้อปริญญานิพนธ์ เครื่องกัศแยกความสดของปลา

ชื่อนักศึกษา

นายภาณุมาศ สุขสง่า

รหัสประจำตัว 48015770

นายเอกราช แก้วแสนสุข

รหัสประจำตัว 48015782

อาจารย์ที่ปรึกษา

ดร. พิทักษ์ ธรรมวาริน

ระดับการศึกษา

ปริญญาตรี วิศวกรรมศาสตร์ สาขาวิศวกรรมสารสนเทศ

ภาควิชา

วิศวกรรมสารสนเทศ

ปีการศึกษา

2550

ปริญญ
วิศวกรรมศ
ทหารลาดกร



ทำตามหลักสูตร
จอมเกล้าเจ้าคุณ

.....
ย ธรรมวาริน)
ปริญญานิพนธ์

หัวข้อปริญญานิพนธ์	เครื่องคัดแยกความสดของปลา	
ชื่อนักศึกษา	นายภาณุมาศ สุขสง่า	รหัสประจำตัว 48015770
	นายเอกราช เก้าแสนสุข	รหัสประจำตัว 48015782
อาจารย์ที่ปรึกษา	ดร. พิทักษ์ ชรรณวาริน	
ระดับการศึกษา	ปริญญาตรี วิศวกรรมศาสตร์ สาขาวิศวกรรมสารสนเทศ	
ภาควิชา	วิศวกรรมสารสนเทศ	
ปีการศึกษา	2550	

โครงง
จากตัวปลา
ปลามากกว่า
ต่อพ่วงกับ
ควบคุมชุด



แอมโมเนียที่เกิด
ระเหยออกจากตัว
หรีบวัดแอมโมเนีย
ป็นเงื่อนไขในการ

Thesis Title	An automatic machine for fresh fish classification		
Student	Mr.Panumas	Suksa-nga	ID. 48015770
	Mr.Ekkarat	Kaosaensuk	ID. 48015782
Advisor	Dr. Pitak	Thumwarin	
Graduate Level	Bachelor Degree of Information Engineering		
Department	Information Engineering		
Academic Year	2550		

Th
the fish ca
considered
is sent to cc



. The freshness of
gas sensor. It is
level of ammonia

กิตติกรรมประกาศ

ขอขอบพระคุณบิดา มารดาเป็นอย่างสูงที่ทำให้การสนับสนุนและเป็นกำลังใจให้ในทุกเรื่องเสมอมา ขอขอบพระคุณคณาจารย์ทุกท่านที่ประสิทธิ์ประสาทวิชา อบรมสั่งสอนทั้งความรู้ในด้านวิชาการและจริยธรรม

ขอขอบคุณเพื่อนๆ พี่ๆ และน้องๆ ทุกคนที่เสียสละเวลามาร่วมช่วยทำการเก็บข้อมูลเพื่อใช้ในการทำวิทยานิพนธ์

และความสำเร็จในครั้งนี้คงจะลุล่วงไปไม่ได้ หากปราศจาก อาจารย์ที่ปรึกษา คือ ดร. พิทักษ์ธรรมวาริน
คณะผู้จัดทำ
ทำวิทยานิพนธ์



ะผู้จัดทำ

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	ก
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	ข
กิตติกรรมประกาศ	ค
สารบัญ	ง
สารบัญรูป	ฉ
สารบัญตาราง	ช
บทที่ 1 บท	1
1.2	1
1.3	1
1.4	1
1.5	2
1.6	2
บทที่ 2 ทฤษฎี	3
2.1	3
2.2	6
2.3	7
2.4	9
2.5	9
บทที่ 3 การ	10
3.1 การควบคุมชุดตรวจจอบกสน แอม เมเนช	10
3.2 ส่วนควบคุมสายพานลำเลียงปลา	12
3.3 โปรแกรมที่ใช้ในการควบคุมเครื่องจักรและแยกปลาดีกับปลาเสีย	13
3.4 โครงสร้างเครื่องจักรตรวจสอบและคัดแยกปลา	16
3.5 ขั้นตอนการแยกปลาดี และ ปลาเสีย	20
3.6 ขั้นตอนการคัดแยกสายพันธุ์ปลา	23
3.7 ขั้นตอนการคัดแยกสายพันธุ์ปลา	25
บทที่ 4 การทดลองและผลการทดลอง	26
4.1 ผลการทดลองจากการตรวจจับกลิ่นด้วยอุปกรณ์ที่เป็นตัวรับต่อกลิ่นแอมโมเนีย	27



4.1.1 การทดลองกับปลาชนิดอื่นๆ	27
4.1.2 การทดลองตรวจจับการตอบสนองต่อกลิ่นแอมโมเนียที่ออกมาจากปลาสด	30
4.1.3 การทดลองตรวจจับการตอบสนองต่อกลิ่นแอมโมเนียที่ออกมาจากปลาเสีย	30
4.1.4 ผลลัพธ์ที่ได้จากการตรวจจับกลิ่นที่ทำการประมวลผลด้วยคอมพิวเตอร์	31
บทที่ 5 สรุปและวิจารณ์ผลการทดลอง	33
5.1 สรุปผลการทดลอง	33
5.2 ปัญหาที่ประสบในการทดลอง	33
5.3 แนวทางการพัฒนาขั้นต่อไป	33
บรรณานุกรม	34
ภาคผนวก	



สารบัญรูป

รูปที่	หน้า
2.1 แสดงการทำงานของเซลล์รับกลิ่นของมนุษย์ [olfactory system]	5
2.3.1 แสดงคริสตัลควอตซ์เซนเซอร์ [crystal smell sensor]	7
2.3.2 แสดงส่วนประกอบของ Quartz Crystal Microbalance [crystal smell sensor]	8
2.3.3 แสดงหลักการทำงานของคริสตัลเซนเซอร์ [crystal smell sensor]	8
3.1.1 เซนเซอร์แอมโมเนีย NH ₃ /SR-200	10
3.1.2 วงจร	11
3.1.3 วงจร	11
3.1.4 วงจร	12
3.2.1 วงจร	13
3.3.1 โปรแกรม	13
3.3.2 สถาน	14
3.3.3 สถาน	14
3.3.4 การเก็บ	15
3.4.1 โครงสร้าง	16
3.4.2 แขนก	16
3.4.3 แกนเส้น	17
3.4.4 แกนเส้น	17
3.4.5 ห้องค	18
3.4.6 แสดงด้านข้างของห้องควบคุมกลิ่น	18
3.4.7 ชุดมอเตอร์หลักควบคุมสายพาน	19
3.4.8 แสดงสายพานและแผงกั้นปลา	19
3.5.1 มอเตอร์ควบคุมสายพานลำเลียงปลา (Main motor)	20
3.5.2 มอเตอร์ควบคุมชุดขับปลาเลีย (Motor 2)	21
3.5.3 ห้องควบคุมกลิ่นเพื่อทำการตรวจสอบ	22
3.5.4 ชุดตรวจสอบพันธุ์ปลา	23
3.6.1 แบบจำลองสายพานลำเลียงปลา	24
3.6.2 ระบบสายพานอัตโนมัติสำหรับคัดแยกปลา	24



4.1 แสดงส่วนควบคุมเซนเซอร์และแปลงค่าเข้าสู่คอมพิวเตอร์	26
4.2 แสดงการทดสอบกับปลาชนิดต่างๆ	27
4.3 กราฟระดับแอมโมเนียของปลากระพง ในเวลา 10 ชั่วโมง	28
4.4 กราฟระดับแอมโมเนียของปลาโอ ในเวลา 10 ชั่วโมง	28
4.5 กราฟระดับแอมโมเนียของปลากำ ในเวลา 10 ชั่วโมง	29
4.6 กราฟระดับแอมโมเนียของปลาชามะ ในเวลา 10 ชั่วโมง	30
4.7 กราฟแสดงความสัมพันธ์ระหว่างระดับแอมโมเนียกับช่วงเวลา	31



สารบัญตาราง

ตารางที่

หน้า

2.1 แสดงองค์ประกอบทางเคมีของกถินและรูปร่างโมเลกุลของกถิน

4



บทที่ 1

บทนำ

1.1 บทนำ

ในปัจจุบันเทคโนโลยีในการตรวจจับ และ วัดคลื่นนั้นได้มีการพัฒนาให้ก้าวหน้าขึ้นมาก โดยมี การนำเทคโนโลยีนี้มาประยุกต์ใช้ในการทำงานด้านต่างๆ ทั้งในด้านอุตสาหกรรม กะทั่ง ในด้าน การแพทย์เองก็ได้มีการนำเทคโนโลยีนี้เข้ามาใช้ด้วยเช่นกัน และ ในโครงการนี้ได้นำเทคโนโลยีนี้ มาประยุกต์ใช้ในการตรวจจับคลื่น แอมโมเนีย โดยมีจุดประสงค์เพื่อประโยชน์ในด้านการพัฒนา อุตสาหกรรมในอนาคต การพัฒนาเครื่องจักร และ ทดสอบความสามารถของโปรแกรมก่อนที่จะ นำไปประยุกต์ใช้

การวัดระดับ
ระดับความ
TION

1.2 วัตถุประสงค์

- 1.2.1 เพื่อศึกษา
- 1.2.2 เพื่อศึกษา
- 1.2.3 เพื่อศึกษา
- 1.2.4 เพื่อศึกษา
- 1.2.5 ศึกษา



1.3 ประโยชน์

- 1.3.1 มีความรู้เกี่ยวกับกระบวนการเขียน เวิร์กโปรแกรมคอมพิวเตอร์
- 1.3.2 มีความรู้พื้นฐานในวิธีการรู้จักคลื่น
- 1.3.3 มีความรู้พื้นฐานนำไปใช้ในการทำงานได้
- 1.3.4 สามารถนำความรู้ไปประยุกต์ใช้ เกี่ยวกับการรู้จัก
- 1.3.5 มีความรู้ในการสร้างระบบอัตโนมัติในการตรวจสอบความสดของปลา

1.4 ขอบเขตของโครงการ

- 1.4.1 คัดแยกปลาได้ว่ามีความสดหรือเสีย
- 1.4.2 สร้างระบบอัตโนมัติสำหรับคัดแยกปลา
- 1.4.3 สร้างระบบอัตโนมัติทั้ง ฮาร์ดแวร์ และ ซอฟต์แวร์

1.5 ขั้นตอนการดำเนินงานของโครงการ

- 1.5.1 ศึกษาหาข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับโครงการจากแหล่งข้อมูลต่างๆที่เกี่ยวข้อง
- 1.5.2 กำหนดจุดจุดประสงค์และขอบเขตของโครงการ
- 1.5.3 ศึกษาอุปกรณ์และโปรแกรมต่างๆที่เกี่ยวข้องในการทำโครงการ
- 1.5.4 ทำการออกแบบระบบอัตโนมัติสำหรับคัดแยกปลา
- 1.5.5 ทำการจัดหาอุปกรณ์
- 1.5.6 ออกแบบและจัดสร้างส่วนของอุปกรณ์ฮาร์ดแวร์ที่ใช้เพื่อการใช้งานจริง
- 1.5.7 ทำการทดลองเพื่อหาผลลัพธ์ ปัญหา และข้อผิดพลาดที่จะเกิดขึ้นเมื่อนำมาใช้งานจริง

1.6 อุปกรณ์ที่ใช้ในการทำโครงการ

1.6.1 ฮาร์ด

1. อุ
2. บย
3. บธ
4. บอ
5. ระ

1.6.2 ซอฟ

1. Mi



บทที่ 2 ทฤษฎีที่เกี่ยวข้อง

ในบทนี้จะขอกล่าวถึงทฤษฎีที่เกี่ยวข้องในการทำโครงการ โดยจะแบ่งเป็นสี่ส่วนหลักๆคือ ส่วนของการตรวจรับกลิ่น , ส่วนของการแปลงค่ากลิ่นที่ได้จาก sensor เพื่อนำไปประมวลผลด้วยคอมพิวเตอร์, ส่วนของโปรแกรมควบคุมเครื่องจักร และ ในส่วนของเครื่องจักรได้ทำร่วมกับโครงการระบบ

2.1 ทฤษฎี

ในอดีตนี้
ประสาททั้งห้า
หนึ่งที่นำสนใน
ร่วมมือกันใ
ออกมาประชุก

2.1.1 ลักษณะ
กลิ่น
กลิ่นนั้นมีลักษณะ
กลายเป็นไอเ

จากตัวรับ (receptor) ทยชุม เย เนชชงงมูแกชงเร เ เท [role of smell]









ของ
รูปแบบอย่าง
ละทีมวิศวกร
ประดิษฐ์นั้น

เคมีก็เพราะว่า
พอที่จะระเหย
จะรับกลิ่นได้

2.1.2 รูปร่างลักษณะของกลิ่น

กลิ่นแต่ละกลิ่นนั้น ถึงแม้ว่าเราจะรับรู้ว่ามีกลิ่นนั้นเป็นกลิ่นของอะไร แต่ในความเป็นจริงแล้ว กลิ่นชนิดเดียวกันอาจจะมีหน้าตาของโมเลกุลที่ไม่เหมือนกันก็ได้ ตารางแสดงชนิดของกลิ่นที่มีลักษณะคล้ายๆกันแต่ประกอบด้วยองค์ประกอบทางเคมีที่แตกต่างกัน และรูปร่างของโมเลกุลที่แตกต่างกันตามองค์ประกอบทางเคมีนั้นๆตัว

ตาราง แสดงองค์ประกอบทางเคมีของกลิ่นและรูปร่าง โมเลกุลของกลิ่น [Molecule shape]

Smell	Molecule Name	Chemical Formula	Shape
Fruity	ethyl octanoate	$C_{10}H_{20}O_2$	
Minty	beta-cyclocitral	$C_{10}H_{16}O$	
Minty			
Nutty, Medicinal			
Nutty, Medicinal			
Nutty, Medicinal			



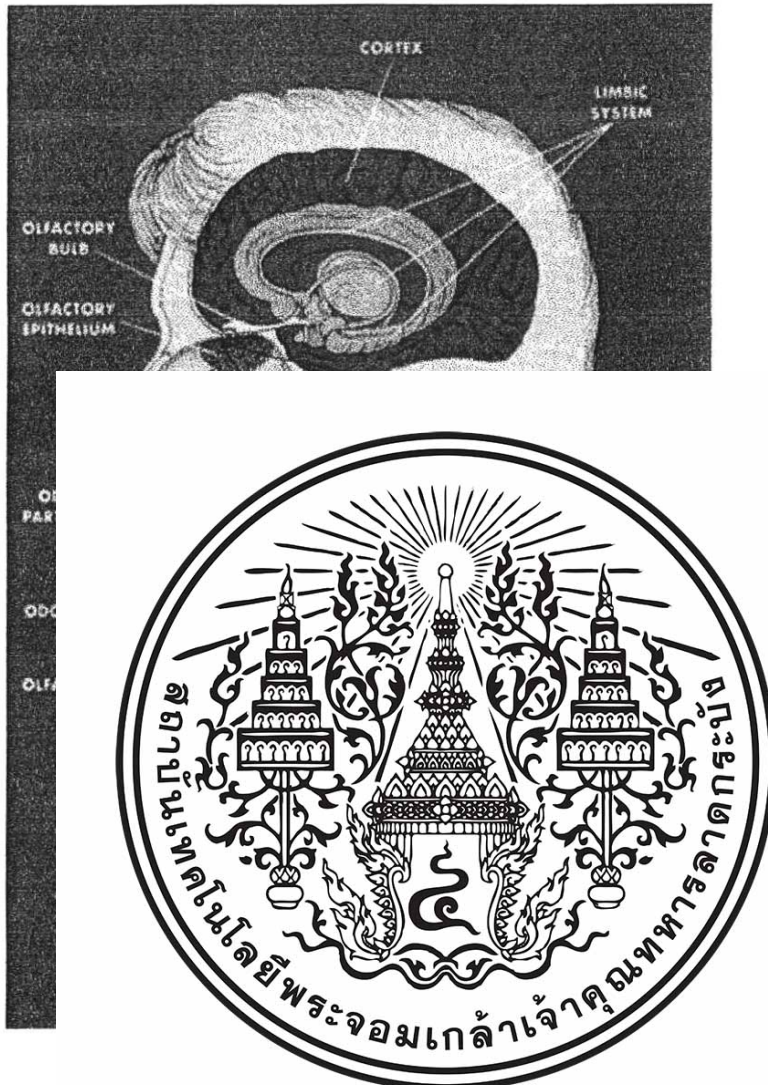
ตารางที่ 2.1 แสดงองค์ประกอบทางเคมีของกลิ่นและรูปร่าง โมเลกุลของกลิ่น

ระบบการรับรู้กลิ่นของมนุษย์

กลิ่นสามารถรับรู้ได้ภายในจมูกของมนุษย์เรา โดยเซลล์เนื้อเยื่อที่เป็นตัวรับกลิ่น เซลล์จำพวกนี้เรียกว่า เซลล์ประสาทรับกลิ่น (Olfactory receptor neurons)

โมเลกุลของกลิ่นจะเข้าไปภายในจมูก และถูกจดจำโดยเซลล์รับกลิ่นที่พบบริเวณซิเลีย (Cilia) ของเซลล์ประสาทรับกลิ่น สัญญาณจากเซลล์ประสาทรับกลิ่นจะเดินทางไปตามระบบเส้นประสาทที่เรียกว่า glomeruli ที่อยู่ก้านรับกลิ่น (olfactory bulb), glomeruli จะสร้างรูปแบบหรือรหัส ที่สมอง

สามารถเข้าใจและแยกแยะสัญญาณกลิ่นที่ส่งมาได้ ข้อมูลสัญญาณนี้จะถูกลำเลียงโดยเส้นใยประสาท (nerve fiber) ไปยังสมอง ซึ่งจะมีผลกับอารมณ์และพฤติกรรมของเรา [olfactory system]



รูปที่ 2.1 !

โมเลกุลของกลิ่นจะเข้าไปภายในจมูก และถูกจดจำโดยเซลล์รับกลิ่นที่พบบริเวณซิเลีย(Cilia) ของเซลล์ประสาทรับกลิ่น สัญญาณจากเซลล์ประสาทรับกลิ่นจะเดินทางไปตามระบบเส้นประสาทที่เรียกว่า glomeruli ที่อยู่ที่ก้านรับกลิ่น (olfactory bulb), glomeruliจะสร้างรูปแบบหรือรหัส ที่สมองสามารถเข้าใจและแยกแยะสัญญาณกลิ่นที่ส่งมาได้ ข้อมูลสัญญาณนี้จะถูกลำเลียงโดยเส้นใยประสาท (nerve fiber) ไปยังสมอง ซึ่งจะมีผลกับอารมณ์และพฤติกรรมของเรา [olfactory system]

2.2 ประวัติความเป็นมาของภารกิจคัดค้นอุปกรณ์การตรวจจับกลิ่น

ประสาทสัมผัสทั้งห้าของมนุษย์ อันได้แก่ การมองเห็น, การได้ยิน, การได้กลิ่น, การสัมผัสและการรับรส วิศวกรทางด้านอิเล็กทรอนิกส์ได้ใช้เวลาหลายปีในการพยายามที่จะสร้างเครื่องจักรที่สามารถเลียนแบบสัมผัสทั้งห้านั้นขึ้นมา

อุปกรณ์ตรวจจับกลิ่นถูกสร้างขึ้นครั้งแรกในช่วงปีค.ศ.1950 แต่ก็ไม่ประสบความสำเร็จมากนัก และในช่วงหลายปีต่อมา ความก้าวหน้าทางเทคโนโลยีไมโครชิปและการพัฒนารูปแบบทางการจำ (pattern recognition) ส่งผลให้จมูกอิเล็กทรอนิกส์ (electronic noses) เกิดขึ้น โดยนำมาใช้ในการตรวจจับมลพิษในกระบวนการทางอาหาร

การทำงานของจมูกอิเล็กทรอนิกส์(e-noses) นี้จะคล้ายกับการทำงานของจมูกมนุษย์ สามารถตรวจจับกลิ่นได้มากกว่า650แบบของตัวรับกลิ่น (receptor) บนเซลล์ที่เป็นทางผ่านในจมูก

แต่จนบัดนี้นักวิทยาศาสตร์
แต่รู้ว่าตัวรับกลิ่นจะ
ที่เก็บไว้ในสมองขอ

นของมนุษย์
ใช้เป็นข้อมูล

จมูกอิเล็กทรอนิกส์
เซลล์รับกลิ่นของม
ฐานข้อมูล(Databas
อยู่ในฐานข้อมูล แต่
นักวิจัยทั้งหลายต่าง
อิเล็กทรอนิกส์ที่ชื่อ
Rome's Tor Verga
อาการป่วย สารเคมี
ตรวจจับโดยเครื่อง
วินิจฉัยโรค เช่น โร

เช่นเดียวกับ
ในส่วนของ
เองมันที่เก็บ
งเช่น จมูก
มหาวิทยาลัย
นก็คือ เมื่อมี
ตกลิ่นจะถูก
มารถทำการ



ในปัจจุบันนี้จมูกอิเล็กทรอนิกส์ได้เข้าไปอยู่ในตลาดของผู้บริโภคแล้ว โดยสองบริษัทที่ทำการผลิตมันขึ้นมา คือ บริษัท Electronics Sensor Technology (EST) และ บริษัท Cyrano Sciences ซึ่งเป็นบริษัทในประเทศสหรัฐอเมริกาทั้งคู่

บริษัท EST ได้เสนอผลิตภัณฑ์ที่มีชื่อว่า zNose, zNose สามารถวัดปริมาณความเข้มข้นของกลิ่นของสารเคมีได้ โดยสามารถแยกแยะได้ด้วยว่าสารเคมีนั้นประกอบไปด้วยอะไรบ้าง มันจะทำการสร้างภาพของกลิ่น (olfactory image) ที่เรียกว่าแผ่นไอน้ำ (vapour print) และมันจะทำการเปรียบเทียบในฐานข้อมูลของมันว่าภาพของกลิ่นที่มันตรวจจับอยู่นั้นตรงกับสารเคมีชนิดใดบ้าง โดยจะแสดงผลออกมาให้เราได้รับทราบ

อีกบริษัทหนึ่ง คือบริษัท Cyrano Sciences เสนอผลิตภัณฑ์ที่มีชื่อว่า Cyrano230 มันถูกสร้างมาจากอารยที่มี32เซนเซอร์ โดยที่แต่ละเซนเซอร์จะมีชนิดของ โพลีเมอร์ในตัวของมันเอง อารยจะเป็นตัวแบ่งแยกความแตกต่างของกลิ่นแต่ละชนิด โดยรูปแบบของกลิ่น (smell print) ถูกสร้างมาจาก ข้อมูลที่มาจากเซนเซอร์ทั้ง32ตัว

เทคโนโลยีที่ใช้โดยบริษัท Cyranose นี้ มาจากการค้นคว้าวิจัยของ Jet Propulsion Laboratory (JPL) ที่สถาบันเทคโนโลยีแคลิฟอร์เนีย (Caltech) ในประเทศสหรัฐอเมริกา

ในปีคศ.1998 จมูกอิเล็กทรอนิกส์ที่ถูกสร้างโดย JPL และ Caltech มันถูกนำไปใช้ในการปฏิบัติการทดสอบครั้งแรกในการตรวจจับสภาพอากาศของสถานีอวกาศจอห์นสันเป็นเวลา 49 วัน งานทดสอบออกมาดี และมันบันทึกเหตุการณ์ต่างๆทั้งหมดได้อย่างแม่นยำ เมื่อเปรียบเทียบกับบันทึกของมนุษย์ในเหตุการณ์แต่ละขนาดที่เล็กลงและมีความ

2.3 เซนเซอร์กลิ่นที่ท

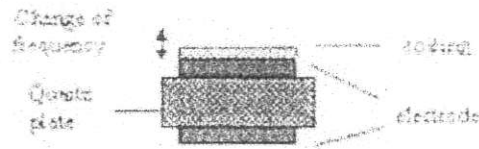
ลักษณะทั่วไป
เซนเซอร์กลิ่นที่ทำมาจากวัสดุที่ต้องนำคริสตัลควอซที่ผ่านการสั่นสะเทือนที่มีความขนาด รูปร่าง ความแข็งแ



ุ่มอยู่
ห้เกิด
อยู่กับ

รูปที่ 2.3.1 แสดงคริสตัลควอซซ์เซนเซอร์ [crystal smell sensor]

พลาสติกที่หุ้มอยู่บนคริสตัลนั้น ทำหน้าที่ดูดซับสารเคมี(กลิ่น) ซึ่งจะทำให้มวลของคริสตัลเพิ่มขึ้น อุปกรณ์เหล่านี้รวมๆแล้วเรียกว่า Quartz Crystal Microbalance (QCM)



รูปที่ 2.3.2 แสดงส่วนประกอบของ Quartz Crystal Microbalance [crystal smell sensor]

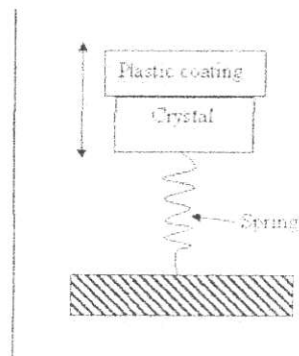
คริสตัลควอตซ์จะติดอยู่กับตัวสปริง ซึ่งความถี่ของการสั่นของมวลบนสปริงสามารถคำนวณได้จากสูตร



เมื่อ k คือค่าคงที่ของระบบ
 m คือมวลของระบบ หน่วย
 f คือความถี่ของระบบ หน่วย

การทำงานของผลิตภัณฑ์
 ในการแยกแยะกลิ่น
 พลาสติกที่หุ้มคริสตัลคว
 ของสปริงขึ้นตามสูตรข้าง
 เป็นเพราะส่วนที่เป็นพลาสติก

ชั้นของ
 การสั่น
 นั้น นั้น



รูปที่ 2.3.3 แสดงหลักการทำงานของคริสตัลเซนเซอร์ [crystal smell sensor]

2.4 ประโยชน์ของ Odor Sensor

1. ใช้ในงานด้านการป้องกันทางอาหาร
2. ใช้กับงานทางด้านเคมีภัณฑ์
3. ใช้กับงานทางด้านอุตสาหกรรมอาหาร
4. ใช้กับงานทางการแพทย์
5. ใช้กับงานตรวจสอบสภาพแวดล้อมในทางอุตสาหกรรม [application]

2.5 บทสรุป

จากการการศึกษาเรื่องเซนเซอร์กลิ่นนี้ ทำให้ทราบถึงการทำงานของเซนเซอร์ในรูปแบบต่างๆ พบว่าสามารถประยุกต์ใช้
 ได้ใช้ให้
 เหมาะสมกับงานที่รองรับ
 หมายใจ
 ของมนุษย์ เช่น การทดสอบ
 ำไปใช้
 การค้นคว้าวิจัยในอนาคต
 ร์ก็จะม
 ในการตรวจหาสารแระที่
 ยชน์ต่อ
 หลักการทำงานที่คล้ายๆ
 ไปได้



บทที่ 3

การออกแบบโครงการ

ในบทนี้จะอธิบายเกี่ยวกับวิธีการรู้จำกลิ่นตั้งแต่ขั้นตอนการลำเลียงปลาตามสายพานมายังชุดตรวจจับกลิ่น แอมโมเนีย ขั้นตอนแยกปลา ดี กับ ปลาเสีย ออกจากกัน และ ลำเลียงปลา ต่อมายังชุดตรวจพันธุ์ปลา ไปจนถึงขั้นตอนแยกพันธุ์ปลาเป็นขั้นตอนสุดท้าย

3.1 การควบคุม

ในส่วนนี้จะอธิบาย
ได้ตรวจสอบกลิ่น

การตรวจสอบ

1. เซนเซอร์แอม

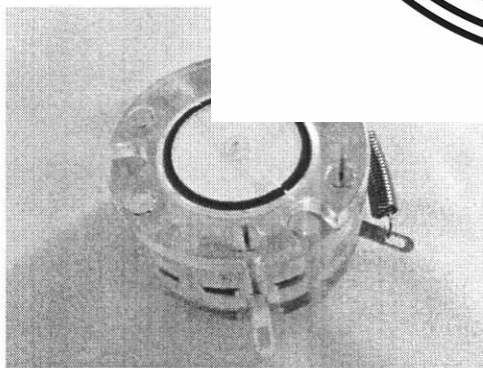
2. วงจรแปลง

3. วงจรแปลง

4. วงจรเรียงก

เซนเซอร์แอมโมเนีย

ปลาที่



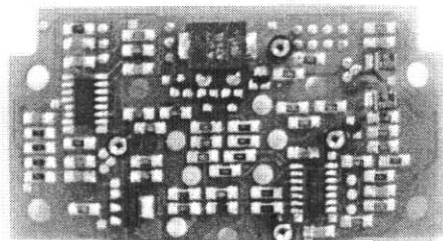
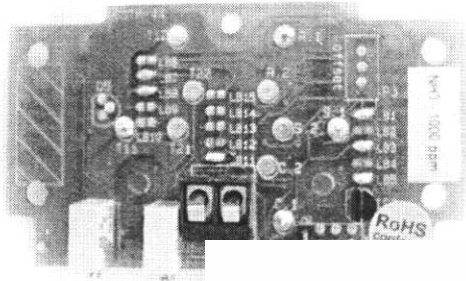
(ก)



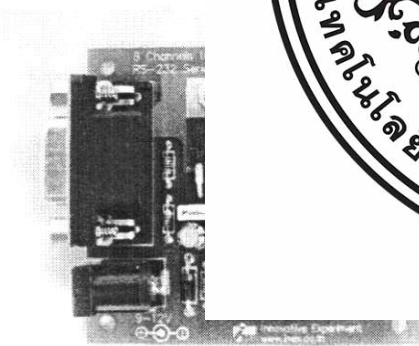
(ข)

รูปที่ 3.1.1 เซนเซอร์แอมโมเนีย NH3/SR-200

Gas Transmitter



วงจรแปลงสัญญาณ



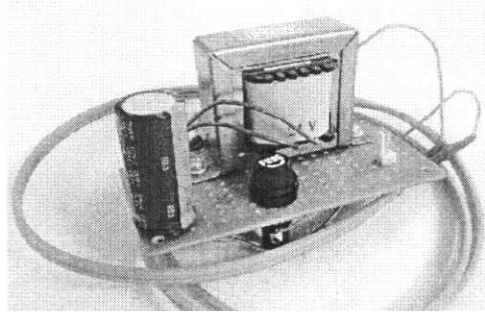
(ก)



(ข)

รูปที่ 3.1.3 วงจรแปลงสัญญาณ แอนนาล็อก เป็นสัญญาณ ดิจิตอล

วงจรเรียงกระแสแบบบริดจ์



การในตรวจจ้ำ
Transmitter เพื่อแ
แอนนาล็อกให้เป็น
ได้นำไปตรวจสอบ

3.2 ส่วนควบคุม
ในส่วนนี้จะเป็นค
(Station) ซึ่งประก

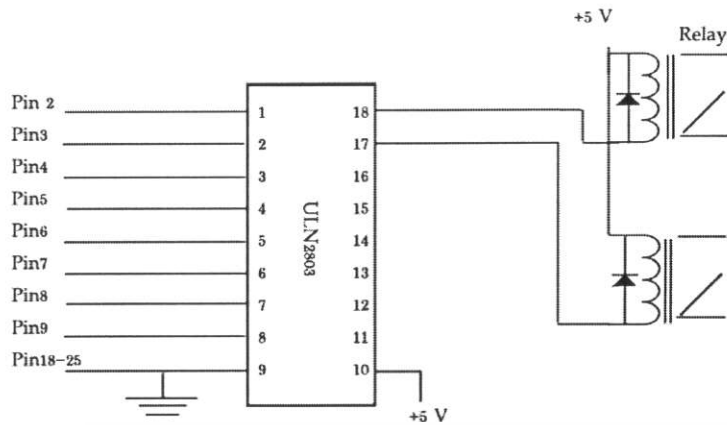
- 1) ตำแหน่งรี
- 2) ตำแหน่งตรวจสอบความสดของปลาด้วยการพิจารณาจากกลิ่น
- 3) ตำแหน่งแยกปลาเสีย
- 4) ตำแหน่งตรวจสอบพันธุ์ปลาด้วยการพิจารณาจากภาพ
- 5) ตำแหน่งแยกพันธุ์ปลาประเภทที่ 1

การควบคุมสายพานลำเลียงปลานั้นจะทำโดยการส่งสัญญาณจาก Computer ผ่านพอร์ตขนาน (Parallel port) ไปยังวงจรควบคุม เพื่อควบคุม Step Motor บังคับสายพานลำเลียงปลา ซึ่งเราจะกำหนดให้สายพานลำเลียงปลาไปหยุด ณ.ตำแหน่งที่ได้ทำการกำหนดเพื่อดำเนินการตามขั้นตอนในแต่ละจุดต่อไป



าตู้ Gas
ัญญาณ
tput ที่

ื่องการ



3.3 โปรแกรมที่



รูปที่ 3.3.1 โปรแกรมคัดแยกความสดของปลา

หน้าตาโปรแกรมคัดแยกความสดของปลา ประกอบไปด้วย ค่าที่ได้รับมาคือ สถานะที่รับค่าจากวงจรแปลงสัญญาณแอนาล็อกเป็นสัญญาณดิจิทัล ต่อมาช่องให้ใส่ค่า ระดับมาตรฐานของปลาที่จะทำการตรวจวัดหาความสดของปลา ส่วนตรง สถานะของปลา จะมีสัญญาณไปบอกสถานะปลาดีปลาเสียให้เห็นได้ชัดเจนยิ่งขึ้น มีปุ่มลูกศรคือปุ่มสำหรับการ ตรวจสอบสถานะ

ของปลา ส่วนปุ่มรูปแผ่นดิส คือเอาไว้สำหรับเก็บค่า มาตรฐานลงเป็นข้อมูลตัวเลขไปเก็บไว้ในคอมพิวเตอร์ เพื่อเป็นการเก็บค่าที่เราเคยใช้ในการตรวจสอบสถานะ

รูป

เมื่อใส่ค่ามาตรฐานปลาดี จะเป็นสีเขียวเก็บค่ามาตรฐาน

ของ
รายังสา

โปรแกรมคัดแยกความสดของปลา

ค่าที่ได้รับมา :: 0009

สถานะของปลา

ปลาดี

ใส่ค่า Threshold :: 5

Copyrighted 2007-2009,
King Mongkut's Institute of Technology Ladkrabang,
All Rights Reserved.

รูปที่ 3.3.3 สถานะปลาเสียของ โปรแกรมคัดแยกความสดของปลา

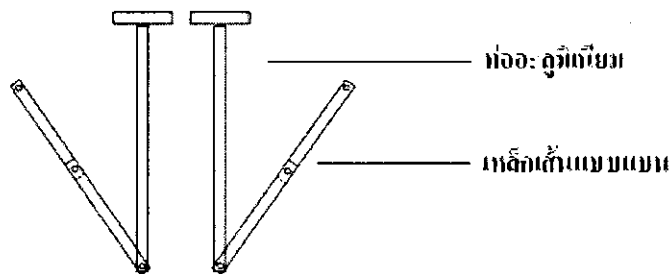
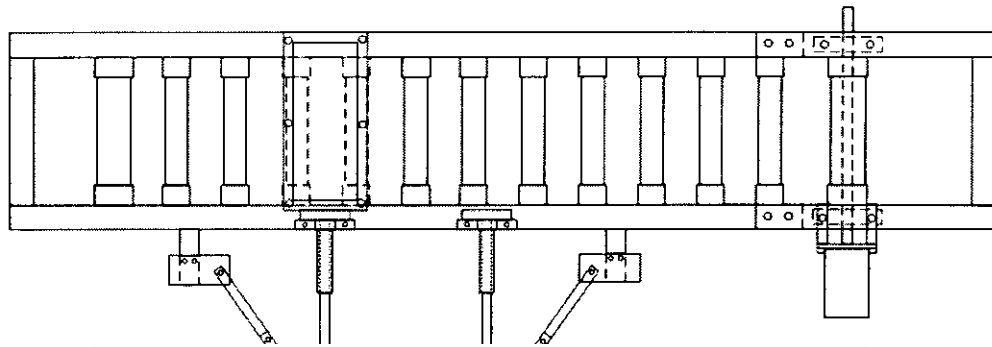
เมื่อกำหนดค่ามาตรฐานไว้ที่ 5 แล้วเมื่อค่าที่รับได้มีค่ามากกว่า ค่ามาตรฐานหรือมีค่าเท่ากับค่ามาตรฐานแล้ว ที่สถานะของปลา สัญญาณไฟสีเขียวจะไปติดที่ ปลาเสีย เพื่อบอกว่าปลาตัวนี้ไม่สดหรือเสียแล้ว เราก็ยังสามารถเก็บบันทึกค่าลงสู่คอมพิวเตอร์ได้ด้วยการกดปุ่มที่เป็นรูปแผ่นดิสได้



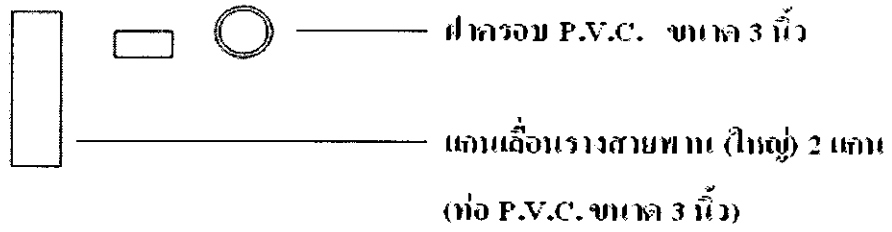
รูปที่ 3.3.4 การเก็บบันทึกค่ามาตรฐานเข้าไปไว้ในคอมพิวเตอร์

เมื่อกดปุ่มที่เป็นรูปแผ่นดิสแล้วจะมีหน้าต่างขึ้นมาให้เลือกว่าเราต้องการที่จะบันทึกไว้ที่ไหนในคอมพิวเตอร์ได้แล้วทำการตั้งชื่อข้อมูลที่เราจะเก็บได้

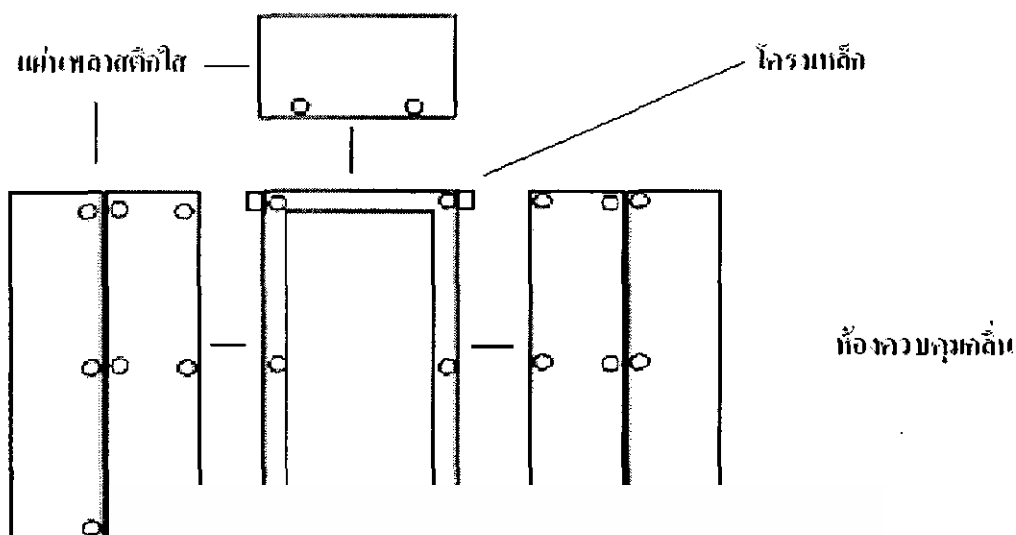
3.4 โครงสร้างเครื่องจักรตรวจสอบและคัดแยกปลา



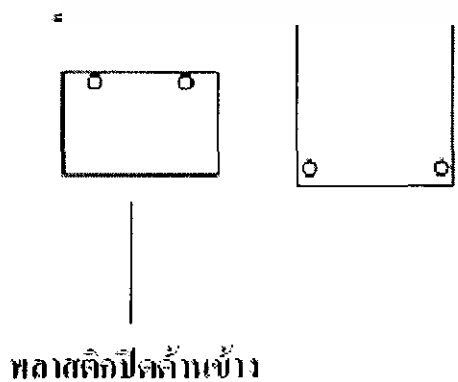
รูปที่ 3.4.2 แขนกลดันปลา



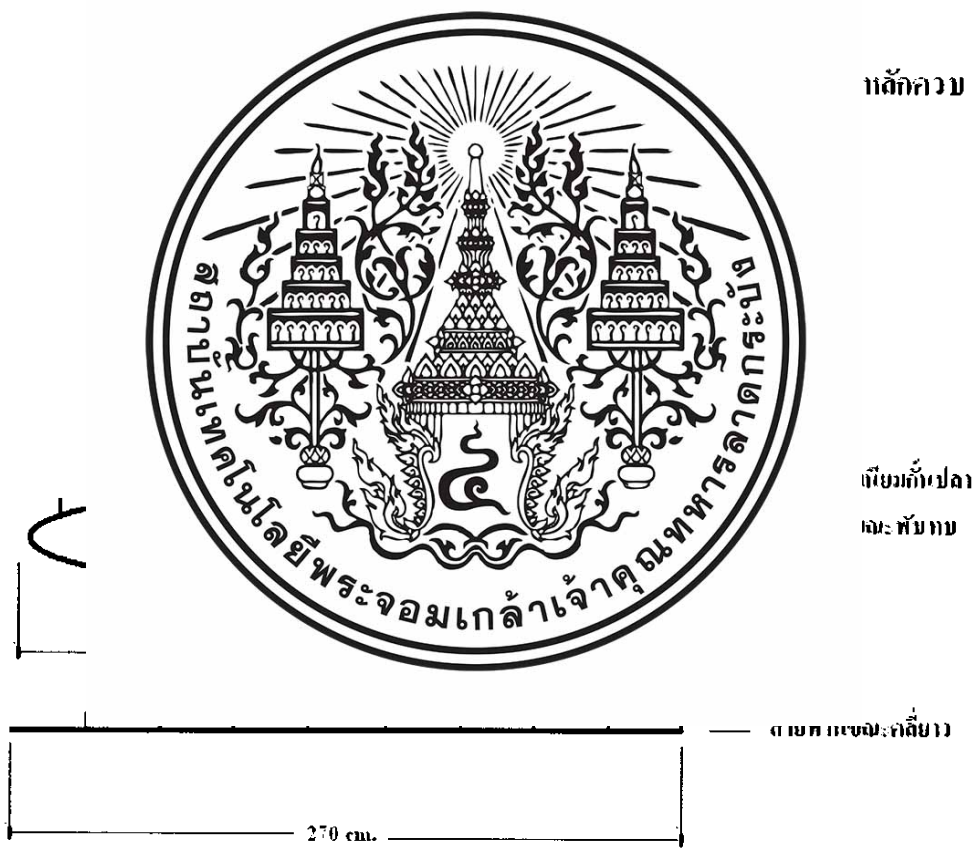
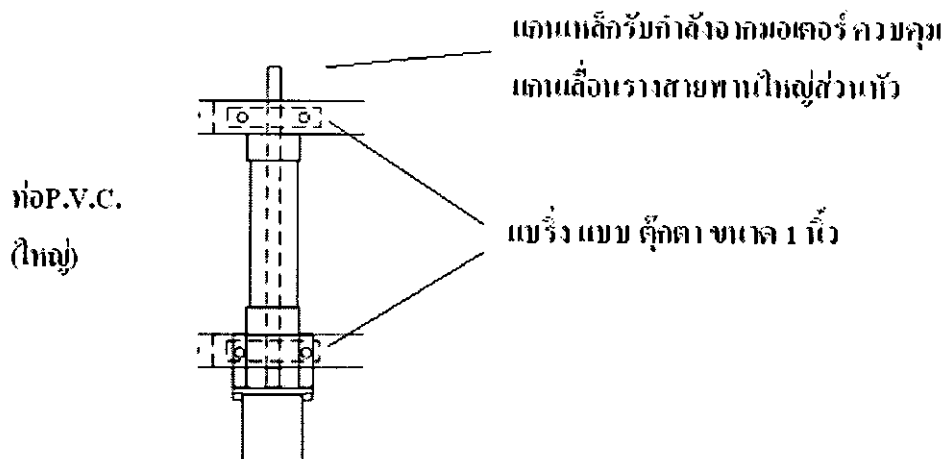
รูปที่ 3.4.4 แกนเลื่อนรางสายพาน(เล็ก)



ปลั๊กเข้า



รูปที่ 3.4.6 แสดงด้านข้างของห้องควบคุมคลื่น



รูปที่ 3.4.8 แสดงสายพานและแผงกั้นปลา

3.5 โครงสร้างประกอบด้วย

1. ส่วนของมอเตอร์ ควบคุมสายพานลำเลียงปลา (Main motor)
2. ส่วนของมอเตอร์ควบคุมชุดขับปลาเสีย (Motor 2)
3. ส่วนของห้องควบคุมกลั่นเพื่อทำการตรวจสอบ
4. ส่วนของชุดตรวจสอบพันธุ์ปลา



รูป 1



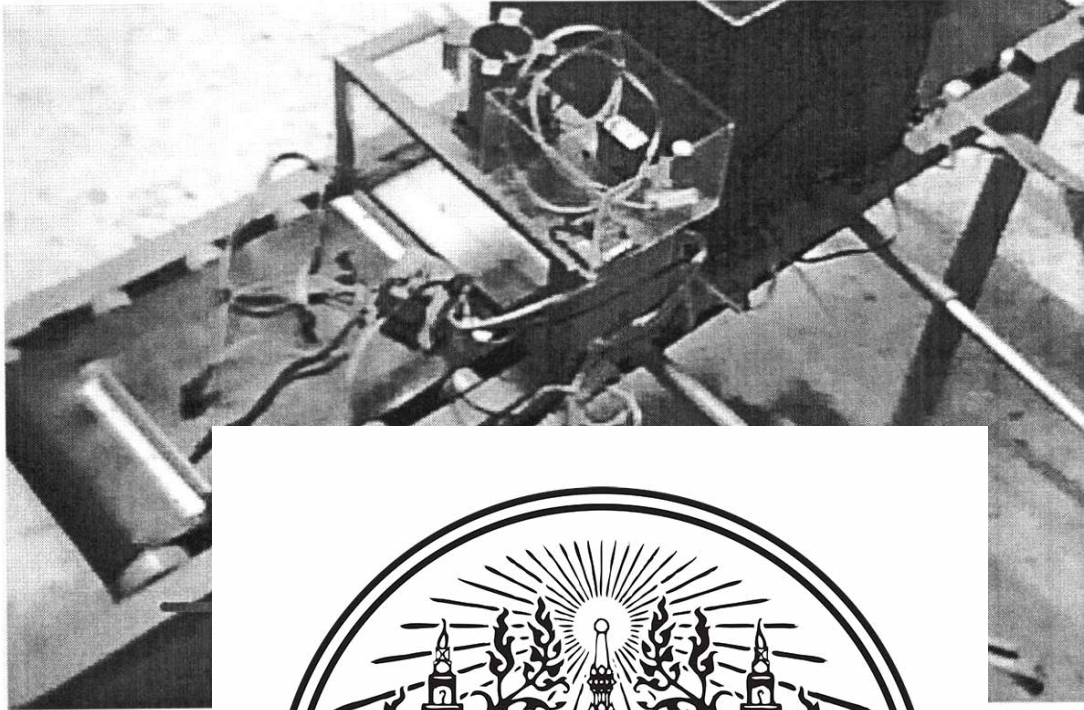
มอเตอร์ควบคุม
การลำเลียงปลาตั้ง

เพื่อทำ

ชุด

ตรวจสอบพันธุ์ปลา

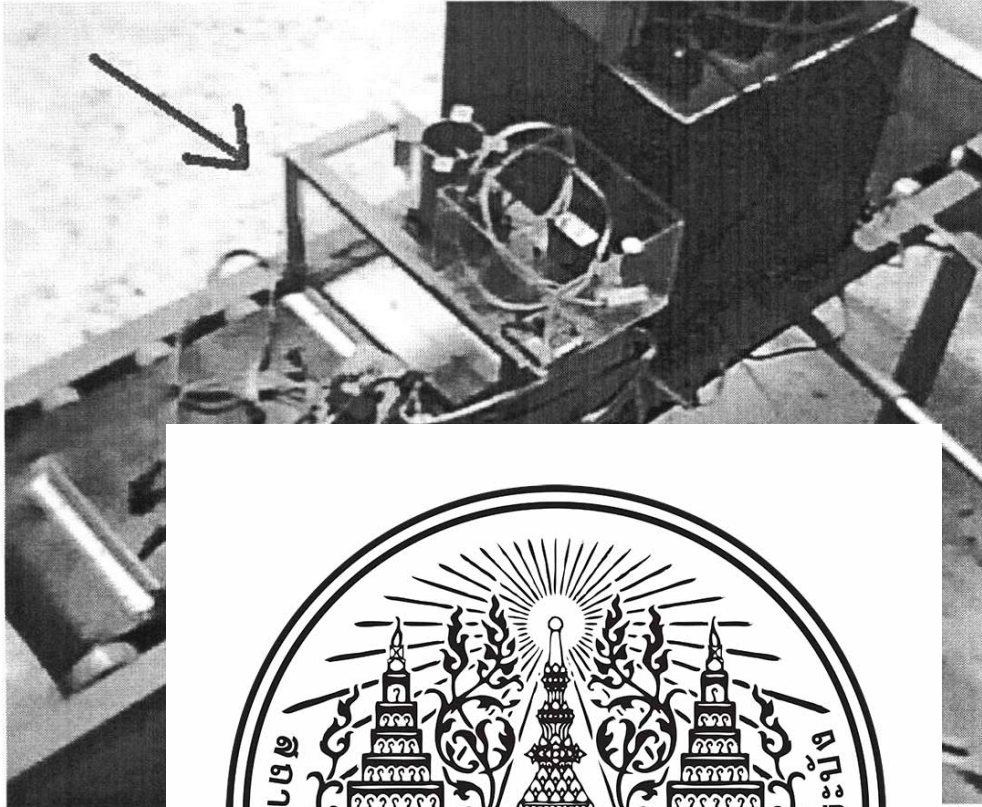
โดยการกำหนดการเคลื่อนที่จากการจ่ายไฟกระตุ้นมอเตอร์ชุดควบคุมสายพานลำเลียงปลาเป็นระยะเวลาหนึ่งเพื่อให้จากกันปลาเคลื่อนที่พื้นไมโครสวิทช์ และ ก็จะหยุดจ่ายไฟ โดยไมโครสวิทช์จะเป็นชนิดปกติวงจรเปิดคือวงจรข้างในจะไม่เชื่อมต่อกันอยู่นั่นเอง เมื่อจากกันปลาเคลื่อนที่พื้นจะทำให้ไมโครสวิทช์ที่ถูกกดให้อยู่ในสภาวะวงจรปิดกลับมาอยู่ในสถานะวงจรเปิด ไฟที่ป้อนให้กับมอเตอร์ที่ใช้ลำเลียงปลาก็จะถูกเปลี่ยนให้ใช้อีกเส้นทางหนึ่ง โดยดีเลย์จะเป็นตัวควบคุมเส้นทางการจ่ายไฟ และ เมื่อจากกันปลาอันใหม่เคลื่อนที่มาก็จะกดไมโครสวิทช์ตัดเส้นทางการเชื่อมไฟจากดีเลย์ทำให้มอเตอร์ลำเลียงปลาหยุดตรงจุดที่กดไมโครสวิทช์เพื่อรอการทำงานในส่วนของการตรวจสอบต่อไป และ จะเป็นวงจรอย่างนี้ไปเรื่อยๆ



ในส่วนของม
ตรวจสอบปลาดี
ส่งสัญญาณ ไป
ระยะเวลาหนึ่งเพื่อ
ดซ์จะเป็นชนิดปก

เคลื่อนที่พื้นจะทำเท เม เทเวต มทชทถูกกต เกชอุเนตมา ระ มงจรบท กตมมาชอุเนตเนตเนตเนตเนตเนตเนต
เปิด ไฟที่ป้อนให้กับมอเตอร์ที่ใช้ดันปลาเสียก็จะถูกเปลี่ยนให้ใช้อีกเส้นทางหนึ่ง โดยดีเลย์จะ
เป็นตัวควบคุมเส้นทางการจ่ายไฟ และ เมื่อแท่นดันปลาเคลื่อนที่กลับมาก็จะกดไมโครสวิทซ์
ตัดเส้นทางการเชื่อมไฟจากดีเลย์ทำให้แท่นดันปลาหยุดตรงจุดที่กดสวิทซ์อยู่สายพานลำเลียงจึง
เคลื่อนที่ต่อไปได้

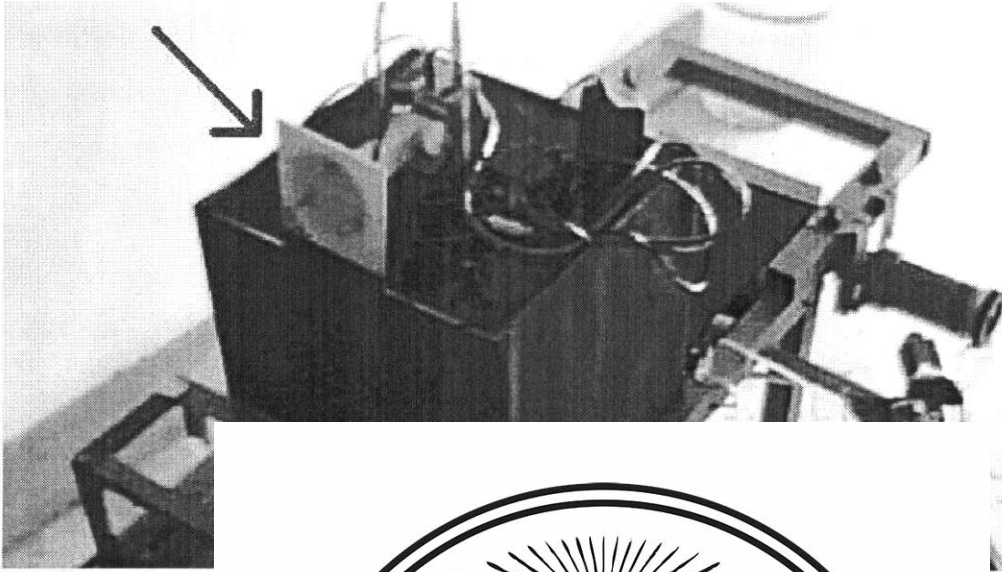
ชุด
ะทำการ
เสียบเป็น
มโครสวิ
ดันปลา



ในส่วนนี้จะมี
จากคลื่นภายนอก
โดยรอบ และ จะไม่
ในทำการควบคุมวอลเตจ

ส่งไปแปลงสัญญาณที่วงจร แอนนาล็อก เป็น ดิจิตอล เข้าสู่คอมพิวเตอร์ เพื่อประมวลผล

รบบกวน
เสตติกปิด
ชุดไว้ข้าง
บูธและ



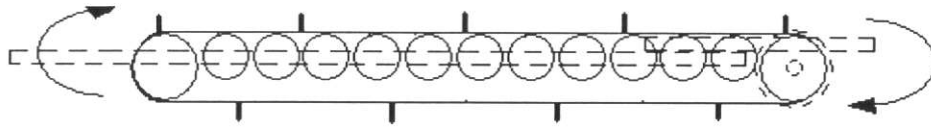
เป็นส่วนของก
นั้นๆ โดยในส่วนนี้
ควบคุมมอเตอร์ใน
แยกจากพันธู์ปลาที่
แต่หากตรวจสอบแ
พาปลาชนิดที่ 2 ไป



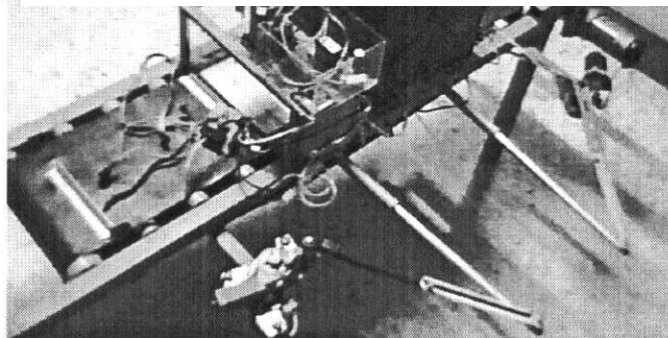
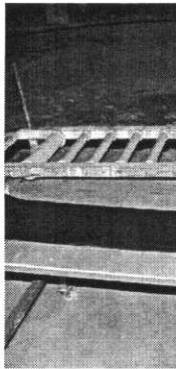
นิต
ร
แรงที่จะ
ายพาน
ลื่อนที่

3.6 ขั้นตอนการ

ในขั้นตอนการคัดแยกปลาดี และ ปลาเสียนั้น ปลาจะถูกนำมาวางบนรางสายพานที่ถูกกั้นเป็นช่วง ช่วงละ 30 cm. ปลาจะเคลื่อนที่ไปตามรางเข้าสู่จุดตรวจสอบความเน่าเสียของปลา โดยมีข้อแม้ว่าถ้าปลาที่ถูกตรวจสอบเป็นปลาที่เน่าเสียโดยแยกจากระดับใน โปรแกรมที่ได้ตั้งไว้ จากนั้น Motor จะดันปลาที่เน่าเสียนั้นออกจากรางก่อนที่รางจะเลื่อนต่อไป แต่หากปลาที่ตรวจสอบนั้นเป็นปลาดีให้ปล่อยผ่านไปตามรางสายพานเข้าสู่สถานีต่อไป



รูปที่ 3.6.1 แบบจำลองสายพานลำเลียงปลา



(ค)

รูปที่ 3.6.2 ระบบสายพานอัตโนมัติสำหรับคัดแยกปลา

3.7 ขั้นตอนการขจัดแยกสายพันธุ์ปลา

เข้าสู่จุดคัดแยกสายพันธุ์ปลา ว่าเป็นปลาชนิดอะไร(โดยในการทดลองนี้เราได้เลือกพันธุ์ปลาที่ใช้ในการทดลองเป็น 2 ชนิด) ถ้าหากว่าปลาที่ทำการตรวจสอบเป็นพันธุ์ปลาประเภทที่ 1 ให้รางเคลื่อนที่ไปอีก 30 cm. เข้าสู่ motor (ตัวที่ 2) motor จะทำการดันปลาออกจากราง และเคลื่อนที่ต่อไป แต่หาก ปลาที่ทำการตรวจสอบนั้นเป็นพันธุ์ปลาประเภทที่ 2 ให้ปล่อยไหลผ่านตามรางสายพานจนสุดได้เลย



บทที่ 4

การทดลองและผลการทดลอง

ในบทนี้จะเป็นการอธิบายเกี่ยวกับผลการทดลองที่ได้ทำการแยกปลาดีและปลาเสีย ด้วยวิธีการตรวจจับด้วยอุปกรณ์ที่เป็นตัวรับและตอบสนองต่อคลื่นแอม โมเนีย ที่ออกมาจากปลา

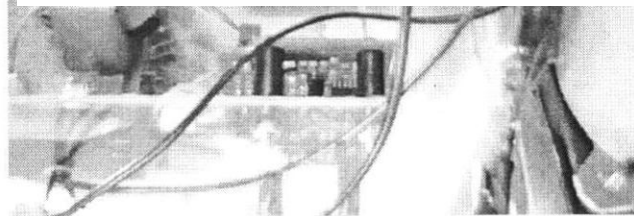
การทดลองเป็นตอนย่อยๆดังนี้

- การทดลองตรวจจับการตอบสนองต่อคลื่นแอม โมเนียที่ออกมาจากปลาสด
- การทดลองตรวจจับการตอบสนองต่อคลื่นแอม โมเนียที่ออกมาจากปลาเสีย
- ผลลัพธ์

ด้วยการแปลงสัญญาณแอนาล็อกเป็นสัญญาณดิจิตอลออกมาอยู่ในรูป 10 บิตเพียงใด โดยเซนเซอร์ขยายอยู่ในช่วง 4-20 ทำการทดลอง



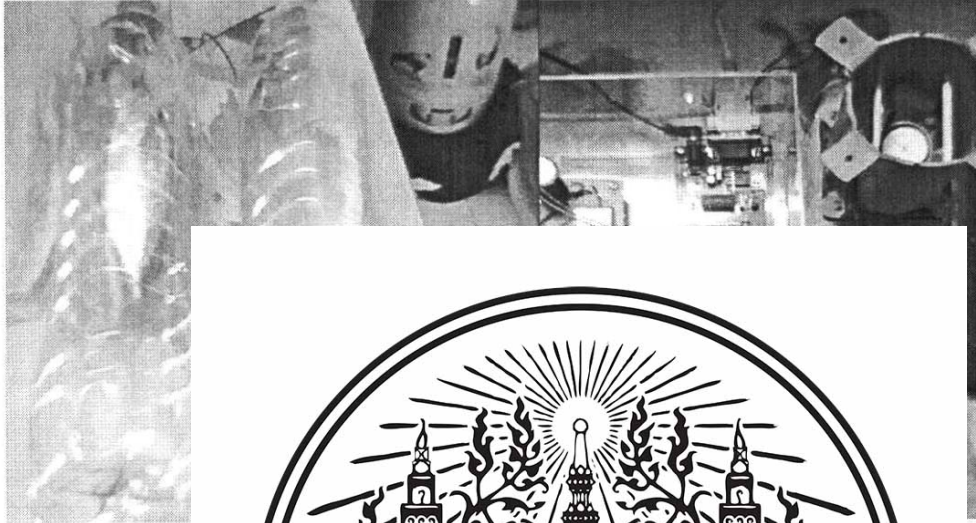
จรแปลงที่ได้จะากน้อยอก และัวปลาที่



รูปที่ 4.1 แสดงส่วนควบคุมเซนเซอร์และแปลงค่าเข้าสู่คอมพิวเตอร์

ในการทดลองเราได้ทำการนำปลา หลากหลายชนิดมาทำการทดลอง เช่น ปลากระพงขาว ปลาโอ ปลาเก๋า ปลาทุ ซาปะ และ เก็บผลการเปลี่ยนแปลงของ แอมโมเนีย ปรากฏว่าเมื่อเวลาผ่านไปค่าของแอมโมเนียที่วัด ได้มีค่าเพิ่มมากขึ้นแต่ค่าที่วัดนั้นช่วงกำลังเปลี่ยนแปลงจากปลาดีไปยังปลาเสีย

นั้นไม่สามารถแยกแยะได้เพราะค่าที่แสดงออกมานั้นเท่ากัน และ เมื่อมีการนำเสียมากขึ้นปลาชนิดอื่นนอกจากปลาปลาหู ค่าที่ได้นั้นก็มีการลดลงเนื่องจากถูกรบกวนจากก๊าซชนิดอื่นที่มีความเข้มข้นมากขึ้นเหมือนกันส่วนปลาทูนั้นหลังจากช่วงเปลี่ยนแปลงจะมีค่าคงที่ที่ 11 (1 = 1 ppm. = 4 mA+0.16 mA : 1ppm.)



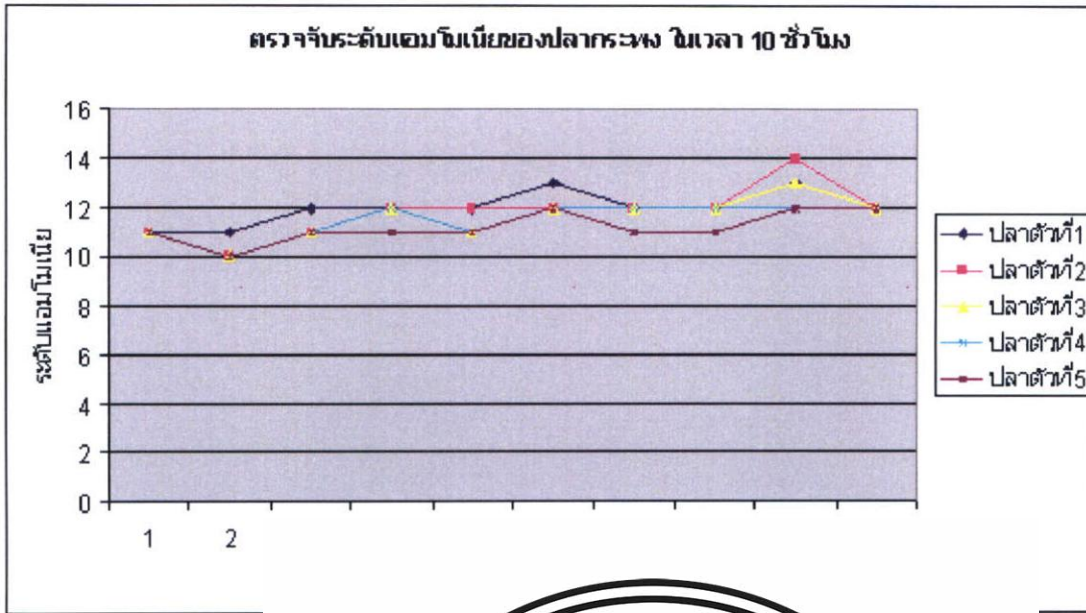
4.1 ผลการทดลองจ

4.1.1 การทดลองก

จากการทดลอง ผอ
โอ ,ปลาชบะ เราทำก
โดยที่ปลาแต่ละชนิดใ้

โย

ง ,ปลา
ชั่วโมง

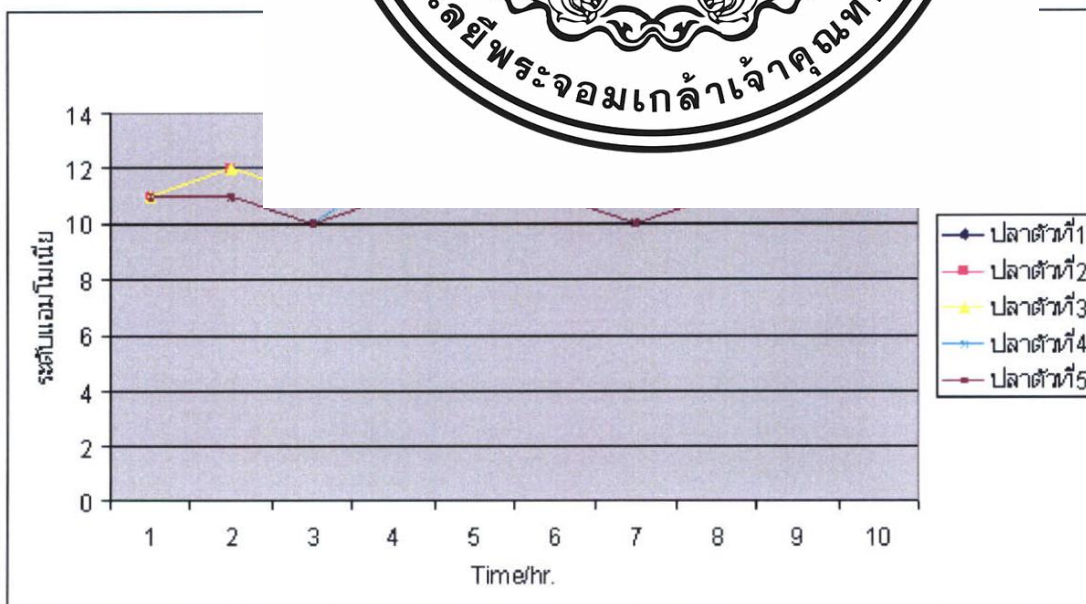


รูปที่ 4.3

กราฟที่ได้จากการตรวจระดับแอมโมเนียจะเพิ่มขึ้นเมื่อปลาจะมีค่าเพิ่มขึ้น แต่ค่าปลาที่มีค่าน้อยมาก หรือมี



ระดับ
จากตัว
มาจาก



รูปที่ 4.4 กราฟระดับแอมโมเนียของปลาโอ ในเวลา 10 ชั่วโมง

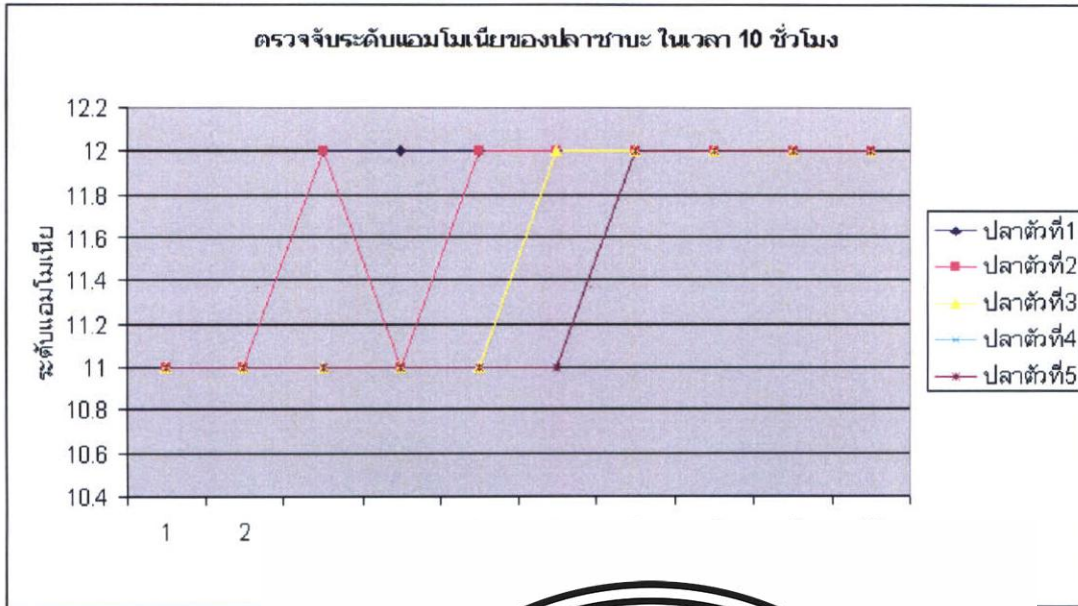
กราฟระดับแอมโมเนียของปลาโอจากกราฟ ค่าระดับแอมโมเนียมีค่าที่ไม่แตกต่างกัน ตั้งแต่ ชั่วโมงที่หนึ่งถึงชั่วโมงที่สิบ เพราะระดับแอมโมเนียจากปลาโอ มีการเปลี่ยนแปลงน้อยมากหรือ ค่าแอมโมเนียที่ปล่อยออกมาจากปลาโอ มีค่าเท่าเดิมตั้งแต่ปลาสด จนถึงปลาเสีย และเกิดจากสารชนิดอื่นที่ ปลาปล่อยออกมาทำให้ค่าระดับแอมโมเนียมีการลดค่าลงหรือเกิดการหักล้างไป



รูปที่

กราฟที่ได้จากการตรวจเปลี่ยนแปลงที่คงที่ ถึงปลาที่การเปลี่ยนแปลงน้อยมากหรือค่าของแอมโมเนียมีการเปลี่ยนแปลงไปดังกราฟผลการทดลอง

ยมีการมาจาก



รูปที่ 4.

กราฟที่ได้จากการ
ค่าการเปลี่ยนแปลงของ
เมื่อระยะเวลาผ่านไป
เดียวกัน



ก็คือ มี
ย แต่
ระดับ

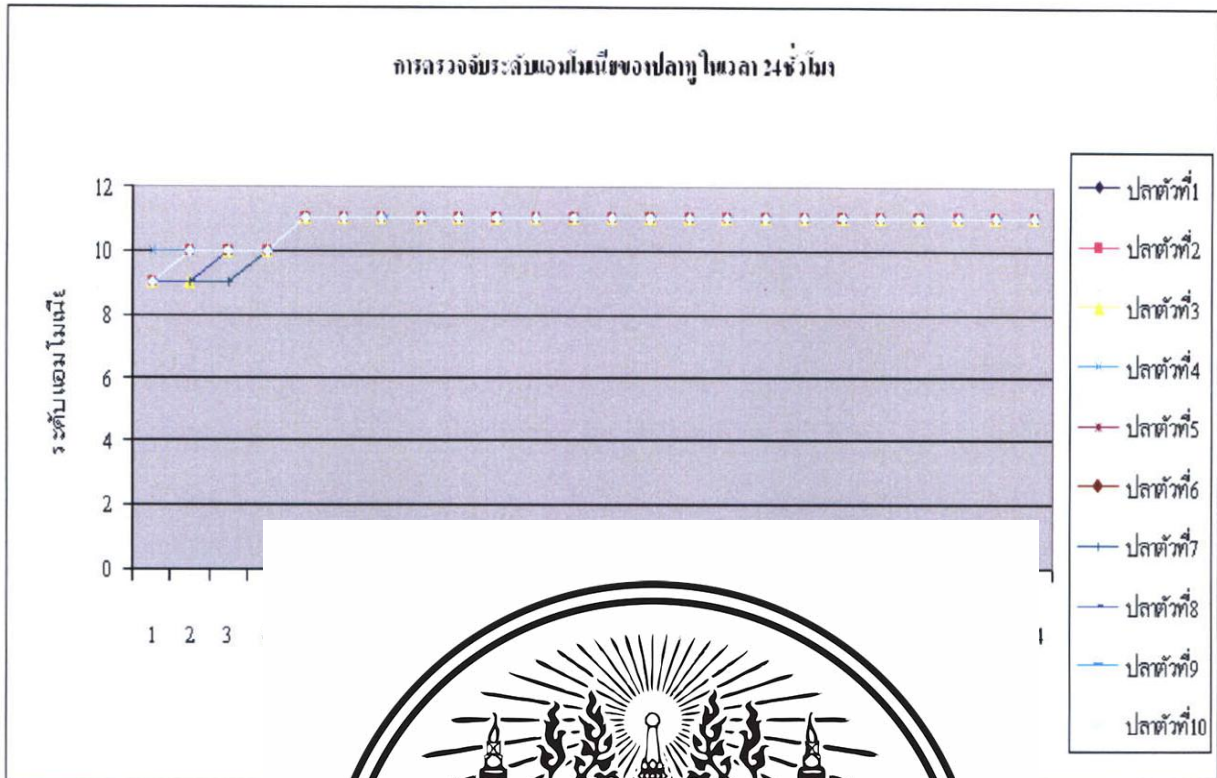
4.1.2 การทดลอง

จากการทดลองตรวจ
10 บิต ค่าที่ตรวจสอบ
เนื่องจากภายในตัวปลา
เพิ่มมากขึ้น

สัญญาณ
ไม่มาก
นี่ยังจะ

4.1.3 การทดลองตรวจจับการตอบสนองต่อกลิ่นแอมโมเนียที่ออกมาจากปลาเสีย

จากการทดลองตรวจจับกลิ่นแอมโมเนีย จากปลาเสียผลที่ได้ออกมา ความละเอียดของสัญญาณ
10 บิต ค่าที่ตรวจสอบได้อยู่ที่ 10-11 ที่ผลออกมาแบบนี้เพราะค่าแอมโมเนียที่อยู่ภายในตัวปลามีการ
ระเหยออกมา เนื่องจากปลาเกิดการย่อยสลายและมีการเปลี่ยนแปลงทางเคมีค่าแอมโมเนียจึงมีค่า
มากขึ้น



รูปที่ 4.7

4.1.4 ผลลัพธ์ที่ได้

New record on 30/12/11

Sampling time 100 ms

Record Ch.0

ในชั่วโมงที่ 1	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 9
ในชั่วโมงที่ 2	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 9-10
ในชั่วโมงที่ 3	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 9-10
ในชั่วโมงที่ 4	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 10
ในชั่วโมงที่ 5	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 6	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 7	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 8	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 9	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 10	ค่าแอมโมเนียอยู่ในช่วง 11



ในชั่วโมงที่ 11	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 12	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 13	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 14	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 15	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 16	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 17	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 18	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 19	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 20	ค่าแอม โมเนียอยู่ในช่วง 11
ในชั่วโมงที่ 21	
ในชั่วโมงที่ 22	
ในชั่วโมงที่ 23	
ในชั่วโมงที่ 24	

จากผลการ
ปลา มีค่าสัมพันธ์
ตรวจจับแอม โม
ตรวจจับที่มีควา
ของปลา เพิ่มอีก



บทความสดของ
องอุปกรณ์
ารอุปกรณ์
ต่อความสด

บทที่ 5

สรุปและวิจารณ์ผลการทดลอง

5.1 สรุปผลการทดลอง

จากผลการทดลองพบว่าหากปลาที่มีความสดมากจะมีค่าแอมโมเนียออกมาน้อย แต่ปลาที่มีความสดน้อยหรือปลาที่นำมาเก็บไว้นานก็จะมีค่าแอมโมเนียเพิ่มขึ้น แต่ผลการทดลองที่ได้ยังไม่สามารถแยกแยะความสดของปลาได้อย่างชัดเจน อาจเนื่องมาจากการเปลี่ยนแปลงปริมาณของแอมโมเนียกับความสดของปลา มีค่าค่อนข้างน้อย จึงต้องการอุปกรณ์ตรวจจับก๊าซที่มีความไวมากกว่าที่ใช้อยู่

5.2 ปัญหาที่พบ

เนื่องจากอุณหภูมิสูงมาก รวมทั้งอุณหภูมิจะแบ่งแยกค่าค่า

5.3 แนวทางก

ต้องการเทคโนโลยีอื่นเข้ามาช่วย



ระดับที่รบกวน
ให้ไม่สามารถที่

มโมเนียโดย

บรรณานุกรม

- [1] อภิชาติ ภู่วลัย. 2548. **เขียนโปรแกรม Hardware Interface ด้วย VB6**. พิมพ์ครั้งที่ 1. นนทบุรี: บริษัท ไอดีซี อินโฟ คิสทริบิวเตอร์ เซ็นเตอร์ จำกัด.
- [2] อภิชาติ ภู่วลัย. 2546. **เริ่มต้นเขียนโปรแกรมติดต่อ และควบคุมฮาร์ดแวร์ด้วย Visual Basic**. พิมพ์ครั้งที่ 1. นนทบุรี: บริษัท ไอดีซี อินโฟ คิสทริบิวเตอร์ เซ็นเตอร์ จำกัด.
- [3] เบญจพร สุนเจริญ เอกรัฐ คำเจริญ และก่องกาญจน์ กิจรุ่งโรจน์. **การศึกษาพารามิเตอร์ชี้วัดความสดของปลาหมึกด้วย(Loligoformosana Sasaki) และปลาหมึกกระดอง(Sepia pharaonis)Study on freshness parameter of Squid (Loligo formosana Sasaki) and Cuttlefish (Sepia haraonis)**
- [4] <http://www.r>
- [5] <http://www.r>
- [6] <http://www.f>
- [7] <http://www.k>
- [8] <http://msds.p>



ภาคผนวก

Option Explicit

Private Sub Form_Load()

MSComm.CommPort = 3

MSComm.Settings = "19200,n,8,1"

MSComm.DTREnable = False

MSComm.PortOpen = True

tmr.Enabled = True

Timer1.Interval

MSComm1.C

MSComm1.S

MSComm1.I

MSComm1.F

MSComm1.P

End Sub

Private Sub Pic1

Dim tmp As !

Dim i As Integer



If CInt(ch(0).Caption) < Str(Text1.Text) Then

Shape1.BackColor = &HC000&

Shape2.BackColor = &HFF

MSComm1.Output = "N"

Else

Shape1.BackColor = &HFF

Shape2.BackColor = &HC000&

MSComm1.Output = "E"

End If

```

For i = 0 To 0
    Debug.Print Chr(&H30 + i)
    tmp = MSComm.Input
    MSComm.Output = Chr(&H30 + i)
    tmp = MSComm.Input
    Do While Len(tmp) < 6
        DoEvents
        tmp = tmp & MSComm.Input
    Loop
    ch(i).Caption = "" & tmp
Next i
End Sub

```

```

Private Sub Pic
    Dim FileName:
    CommonDia
    CommonDia
    CommonDia
    CommonDia
    CommonDia
    CommonDia
    CommonDia
    CommonDia

```



```

Filename = CommonDialog1.FileName
Open FileName For Output As 1
    Print #1, Text1.Text
Close #1
Exit Sub
End Sub

```