



แชมป์หุ่นยนต์-ทีมนักศึกษาไทยคว้ารางวัลชนะเลิศใน การแข่งขัน ออกแบบและสร้างหุ่นระดับนานาชาติ ไอเดีย โรบิคอน 2010 ครั้งที่ 21 ณ นครเซี่ยงไฮ้ สาธารณรัฐประชาชนจีน

นศ.ไทยชนะเลิศสร้างหุ่นยนต์นานาชาติ

● นักศึกษาไทยคว้ารางวัลชนะเลิศ พร้อมรางวัลออกแบบยอดเยี่ยมและรองชนะเลิศอีก 2 รางวัล ในเวทีแข่งขันออกแบบและสร้างหุ่นระดับนานาชาติ “อินเตอร์เนชันแนล ดีไซน์ คอนเทสต์ 2010” ที่ประเทศจีน

เมื่อวันที่ 27 สิงหาคม 2553 รศ.ดร.วีระศักดิ์ อุดมกิจเดชา ผอ.ศูนย์เทคโนโลยีโลหะและวัสดุแห่งชาติ (เอ็มเทค) สำนักงานพัฒนาวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีแห่งชาติ (สวทช.) ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกลและเทคโนโลยี เปิดเผยว่า ตามที่สวทช.ร่วมกับหน่วยงานรัฐและเอกชนส่งตัวแทนนักศึกษาไทย 11 คนเข้าร่วมแข่งขันออกแบบและสร้างหุ่นระดับนานาชาติ “อินเตอร์เนชันแนล ดีไซน์ คอนเทสต์ 2010” (ไอดีซี โรบิคอน 2010) ครั้งที่ 21 ระหว่างวันที่ 5-18 สิงหาคม ที่ผ่าน มา ณ นครเซี่ยงไฮ้ สาธารณรัฐประชาชนจีน

ผลการแข่งขัน ปรากฏว่าปีนี้เด็กไทยคว้ามาได้ถึง 4 รางวัลคือ รางวัลชนะเลิศ ได้แก่ นายปรัชญา ชัยศิริลาภ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง (สจล.) จากทีมเฮลโล่ (Yellow), รางวัลรองชนะเลิศอันดับ 1 ได้แก่ นายชยุตม์ จันทวรรัตน์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย จากทีมเคลย์ (Clay), รางวัลรองชนะเลิศอันดับ 2 ได้แก่ น.ส.ปนัดดา พงษ์เกษม วิวัฒน์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ จากทีมเพอร์เฟิล บลู (Purple Blue) รางวัลการ

ออกแบบยอดเยี่ยมได้แก่ นายทวิศักดิ์ นาคเสน มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีสุรนารี (มทส.) จากทีมนาวิ (Navy)

“ปีนี้ทีมนักศึกษาไทยได้รับความสำเร็จเกินความคาดหมาย เพราะคว้ามาได้ถึง 4 รางวัล ช่วยเปิดประสบการณ์ใหม่ๆ ให้แก่เด็กไทย ได้มีโอกาสพัฒนาสู่เวทีนานาชาติมากขึ้น ปีหน้าจะหาพันธมิตรทั้งภาครัฐและเอกชนเพิ่ม เพื่อการพัฒนาเทคโนโลยีหุ่นยนต์ในภาคอุตสาหกรรมได้ต่อไป” รศ.ดร.วีระศักดิ์ กล่าว

นายปรัชญา ชัยศิริลาภ นักศึกษาชั้นปีที่ 2 ภาควิชาวิศวกรรมการวัดคุม สจล. กล่าวว่า การที่ทีมสามารถคว้ารางวัลชนะเลิศมาได้เพราะสามารถสร้างหุ่นได้เสร็จก่อนเวลา ทำให้มีเวลาฝึกซ้อมมากกว่าทีมอื่น จึงสามารถแก้ไขจุดบกพร่องและเพิ่มเติมเทคนิคที่ดีในการช่วยเก็บคะแนนได้

นายทวิศักดิ์ นาคเสน นักศึกษาชั้นปีที่ 3 คณะวิศวกรรมยานยนต์ มทส. เจ้าของรางวัล “การออกแบบยอดเยี่ยม” กล่าวว่า จุดเด่นที่ทำให้ทีมของตนคว้ารางวัลนี้มาได้ เพราะมีการทำงานแบบมีหลักการ คือ ระดมความคิดเรื่องการออกแบบหุ่นยนต์กันถึง 3 วันก่อนจะเลือกออกแบบผ่านระบบโพลิต เวิร์ก เป็นโปรแกรมออกแบบคอมพิวเตอร์ที่วิศวกรใช้กัน ทำให้สามารถขึ้นรูปหุ่นและทำออกมาได้อย่างที่ออกแบบ โดยเป็นหุ่นยนต์ที่แข็งแรงและสวยงาม