

บทสรุปการประดิษฐ์

การประดิษฐ์นี้เป็น ระบบประเมินผลการสิ้นไกลของล้อรถจักรยานยนต์ผ่านการควบคุมระยะไกล ที่ประกอบด้วย อุปกรณ์รับส่งแสงล้อหน้าและหลัง ตรวจวัดความถี่จากการหมุนของล้อ และเปลี่ยนเป็นสัญญาณความถี่พัลส์ (pulse) ไปสู่อุปกรณ์อ่านสัญญาณความถี่พัลส์ จากนั้นสัญญาณความถี่ถูกส่งเข้าสู่อุปกรณ์แปลงค่าความเร็วเชิงเส้นล้อหน้าและล้อหลัง เพื่อแปลงผลให้อยู่ในหน่วย (กิโลเมตรต่อชั่วโมง) และส่งผลของความเร็วเชิงเส้นของล้อหน้าและล้อหลังในรูปแบบสัญญาณอนาล็อกเข้าสู่อุปกรณ์แปลงสัญญาณอนาล็อกเป็นสัญญาณดิจิทัล จากนั้นอุปกรณ์ดังกล่าวประมวลผลข้อมูลความเร็วเชิงเส้นและสร้างเป็นรูปกราฟพฤติกรรมความเร็วเชิงเส้นของล้อหน้าและล้อหลังไปแสดงบนหน้าจอแสดงผลตัวที่หนึ่ง โดยที่การควบคุมและการสั่งการทำงานจากระยะไกล ทำได้โดยใช้โปรแกรมเข้าถึงการควบคุมระยะไกล ที่เชื่อมต่อสัญญาณจากอุปกรณ์กระจายสัญญาณอินเทอร์เนตตัวที่หนึ่ง และ อุปกรณ์กระจายสัญญาณอินเทอร์เนตตัวที่สอง ไปยังบนหน้าจอแสดงผลตัวที่สอง ทำให้สามารถเข้าถึงการประเมินผลการสิ้นไกลของล้อรถจักรยานยนต์ผ่านการควบคุมระยะไกลได้ และการประเมินผลการสิ้นไกลของล้อรถจักรยานยนต์ทั้งล้อหน้าและล้อหลัง พิจารณาจากพฤติกรรมความเร็วเชิงเส้นของล้อหน้าและล้อหลัง เมื่อมีการสิ้นไกลของล้อใดล้อหนึ่งหรือทั้งสองล้อ พฤติกรรมของความเร็วเชิงเส้นของล้อจะมีค่าเป็นศูนย์ (ล้อไม่หมุนกลิ้ง) ในขณะที่ความเร็วของรถจักรยานยนต์ยังคงมีอยู่