

(19)



กรมทรัพย์สินทางปัญญา
กระทรวงพาณิชย์

(10) เลขที่ประกาศโฆษณา 2501000277A

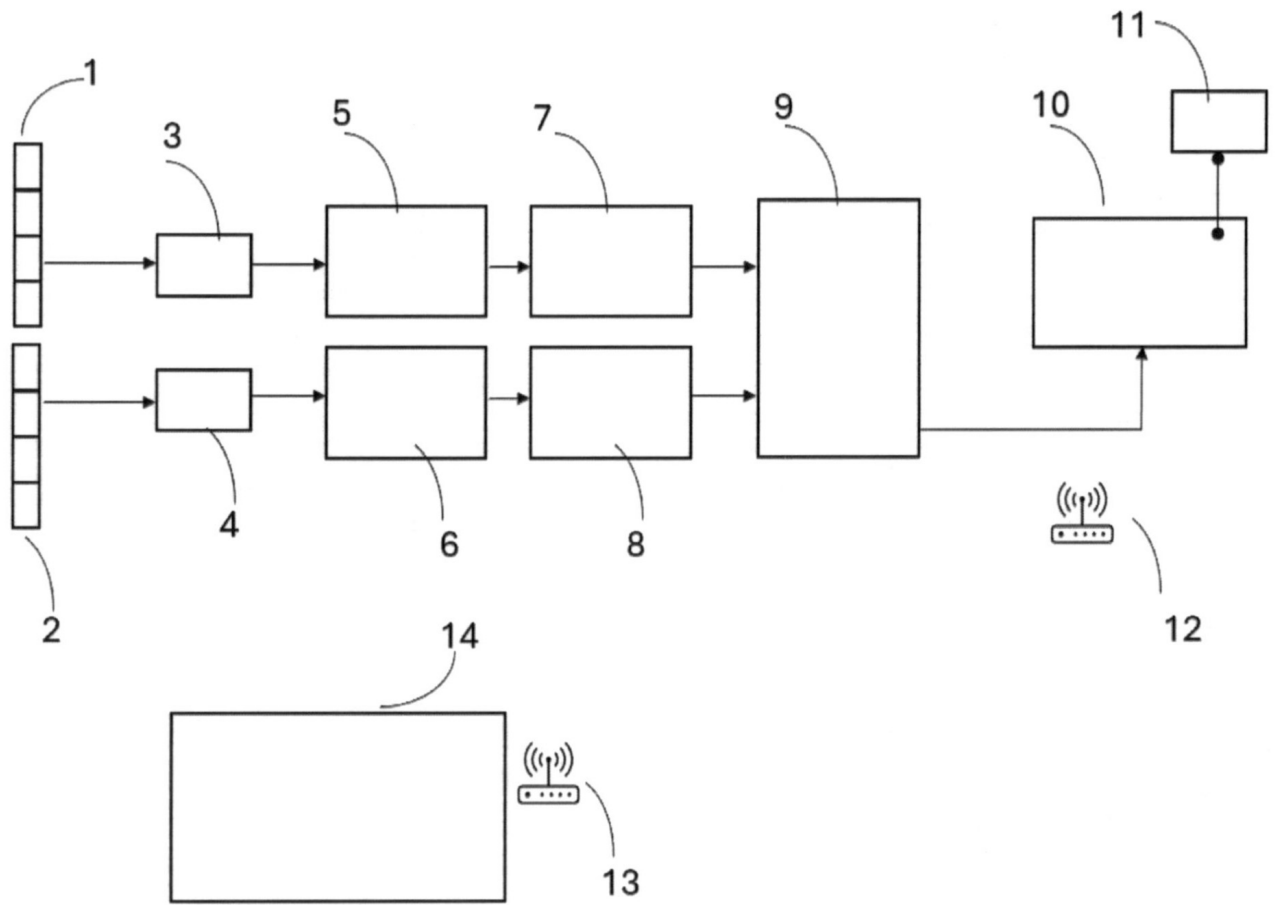
(43) วันประกาศโฆษณา 19 พฤษภาคม 2568

(12) ประกาศโฆษณาคำขอรับสิทธิบัตรการประดิษฐ์

(21) เลขที่คำขอ 2501000277 (22) วันที่ยื่นคำขอ 15 มกราคม 2568	(51) สัญลักษณ์จำแนกการประดิษฐ์ระหว่างประเทศ Int.Cl.10 B60W 40/10
(31) เลขที่คำขอที่ยื่นครั้งแรก - (32) วันที่ยื่นคำขอครั้งแรก - (33) ประเทศที่ยื่นคำขอครั้งแรก -	(71) ผู้ขอรับสิทธิบัตร มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลพระนคร (72) ผู้ประดิษฐ์ ว่าที่เรือตรี ทรงวุฒิ มงคลเลิศมณี นาย พิเชษฐ บุญญาลัย, นายสถาพร วันนาพ้อ, นายมานัส แดงชาติ, นายอิสรา โรจนะ และนายสิทธิโชค สิริธราชา (74) ตัวแทน นางสาววัชรภรณ์ ชัยวรรณ สถาบันวิจัยและพัฒนา มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลพระนคร 399 ถ.สามเสน แขวงจวชิรพยาบาล เขตดุสิต กรุงเทพมหานคร 10300
(54) ชื่อที่แสดงถึงการประดิษฐ์ ระบบประเมินผลการสิ้นไถลของล้อรถจักรยานยนต์ผ่านการควบคุมระยะไกล	

(57) บทสรุปการประดิษฐ์

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



รูปที่ 1