



การควบคุมอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ LED
ด้วยคอมพิวเตอร์ผ่านพอร์ต USB

รายวิชา พื้นฐานการอินเทอร์เน็ต
สาขาวิชาช่างเทคนิคคอมพิวเตอร์ ระดับชั้นปีที่ 2
ผู้สอน: นายทรงสมศักดิ์ บุญนึ่ง (อาจารย์เอน)
วิทยาลัยเทคนิคสมุทรสาคร

การเชื่อมต่อโลกดิจิทัลเข้ากับโลกกายภาพ
คอมพิวเตอร์ IPO ประมวลผลข้อมูลในรูปแบบดิจิทัล แต่ไม่สามารถเข้าถึงการ
สังเกตหรือโต้ตอบกับโลกของไมโครกลายโปรเซสเซอร์ (MCU) ซึ่งทำงานได้ใน
“ผู้ส่งทางกายภาพ” โดรนบินอัตโนมัติ (Physical Actuator) เพื่อควบคุมการเคลื่อนที่ของ
แอตตริบิวต์ หรือการเคลื่อนที่



สถาปัตยกรรมการควบคุมข้อมูล

1. ผู้สั่งการ (Commander)
ซอฟต์แวร์บน PC (Visual Basic / C#)
สร้างหน้าต่าง GUI (Graphical User Interface)

2. เส้นทางลำเลียง (Transport)
โปรโตคอลการสื่อสารข้อมูลพอร์ตเสมือน (Virtual COM Port) ที่
Baud rate 9600

3. สมอกลผู้แปลคำสั่ง (Translator)
MCU รับข้อมูลตัวอักษร (String)
และประมวลผลด้วยภาษา C/C++

4. ผู้แสดงผล (Actor)
อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ทำงานตาม
สถานะไฟฟ้า (HIGH / LOW)

เลือกมองกลผู้แปลคำสั่งให้ตรงกับภารกิจ



Arduino UNO (ATmega328P)

จุดเด่น: เขียนโปรแกรมง่ายที่สุด
มีไลบรารีรองรับหลากหลาย
ความเหมาะสม: เหมาะสำหรับ
เริ่มต้นและงานต้นแบบ (Prototype)



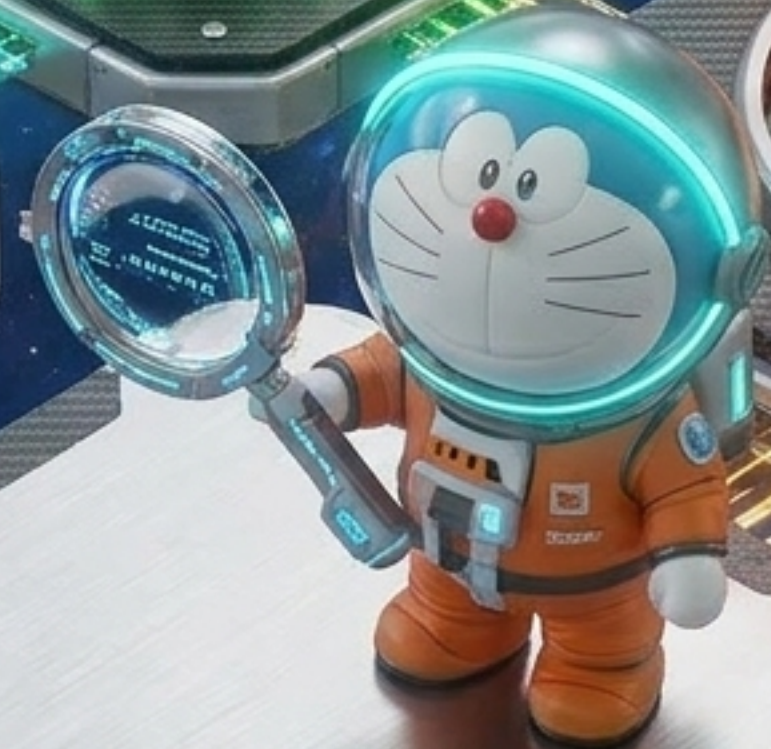
ATtiny85

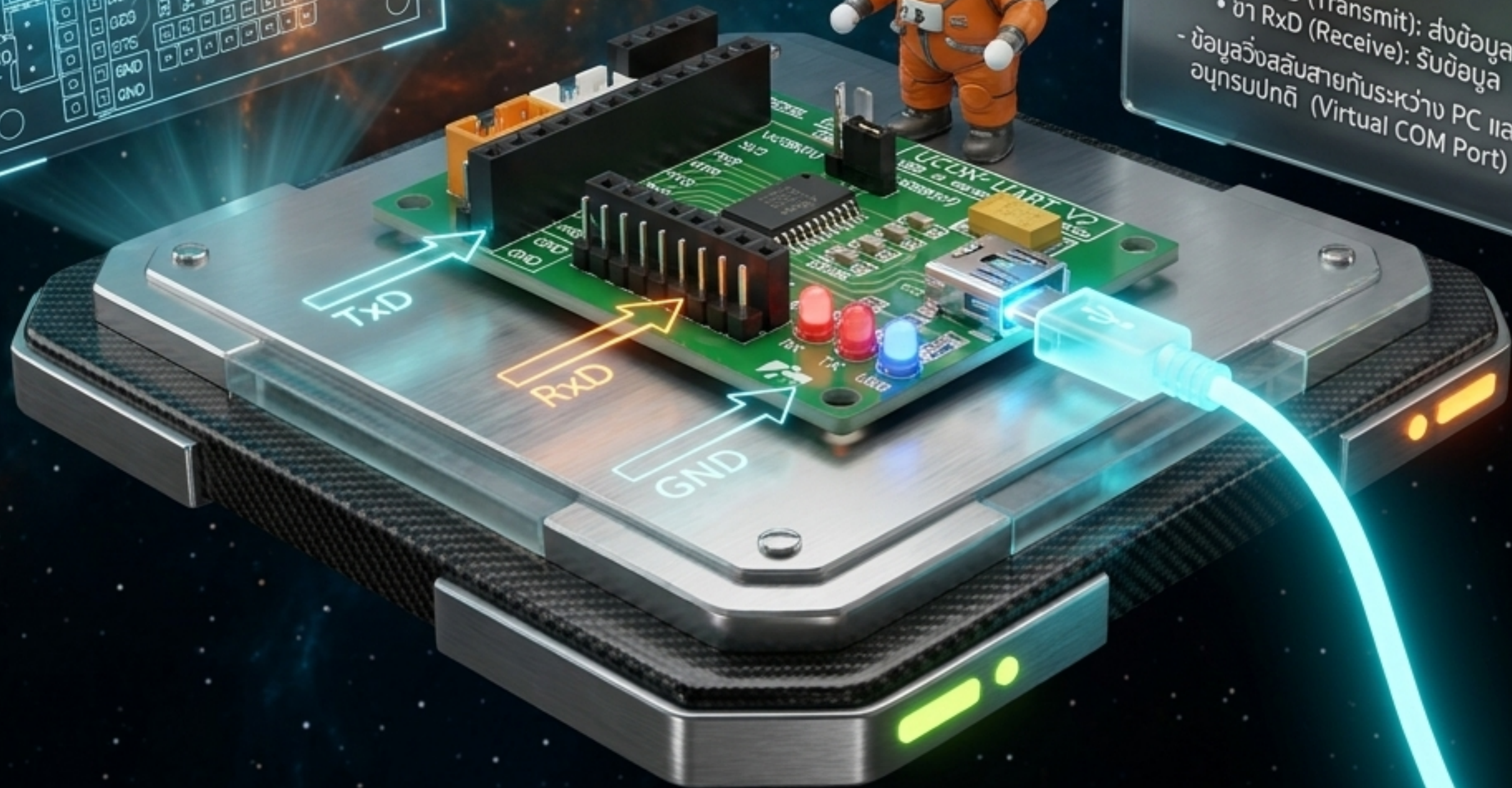
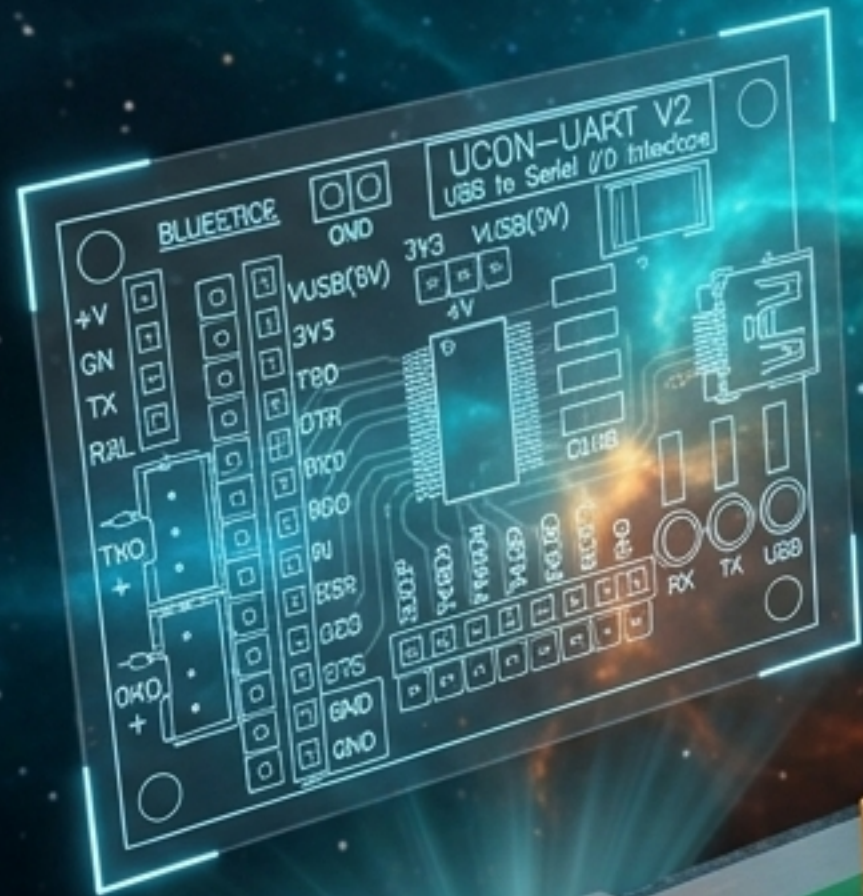
จุดเด่น: ขนาดเล็กมาก ราคาถูก
ใช้พื้นที่น้อย (8MHz Internal Clock)
ความเหมาะสม: เหมาะสำหรับ
โปรเจกต์ขนาดเล็กที่รัดกุมที่ใช้น้อย



PIC18F4550

จุดเด่น: รองรับ USB 2.0 Full
Speed ในตัว เสถียรภาพสูง
ทนทาน (Max 48MHz)
ความเหมาะสม: เหมาะสำหรับ
ระบบควบคุมบ้านอัจฉริยะ
และงานอุตสาหกรรม (DAQ)





สะพานเชื่อมต่อข้อมูล USB to Serial (UART)

ไมโครคอนโทรลเลอร์บางรุ่นสื่อสารด้วยระบบ Serial (UART) การเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ปัจจุบันจึงต้องใช้โมดูลแปลงสัญญาณ

- ชิพ FT232RL: ทำหน้าที่เป็นตัวกลางแปลงสัญญาณจากพอร์ต USB ให้เป็นสัญญาณอนุกรม (USB to Serial Converter)
- การเชื่อมต่อหลัก:
 - ขา TxD (Transmit): ส่งข้อมูล
 - ขา RxD (Receive): รับข้อมูล
- ข้อมูลวิ่งสลับสายกันระหว่าง PC และ MCU เหมือนพอร์ตอนุกรมปกติ (Virtual COM Port)

Noise Filter

ตัวกรองสัญญาณรบกวน



ป้องกันความผิดปกติของระบบด้วย Noise Filter

สัญญาณรบกวนไฟฟ้า (Electrical Noise) จากลวดชิงหรือมอเตอร์สามารถทำให้ไมโครคอนโทรลเลอร์ค้างหรือทำงานผิดพลาดได้!

- ประเภทของสัญญาณรบกวน: EMI (คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า) และ RFI (คลื่นความถี่วิทยุ)
- การทำงานของเกราะป้องกัน: Noise Filter แบบ 2 ชั้น จะกรองความถี่ที่เกิน (เช่น ย่าน 0.1 MHz ถึง 30 MHz) ปล่อยให้เฉพาะกระแสไฟฟ้าที่เรียบเนียน
- ผลลัพธ์: คำสั่งจาก PC จะส่งถึง LED ได้อย่างแม่นยำ 100% โดยไม่มีการกระตุกหรือสัญญาณขาดหาย

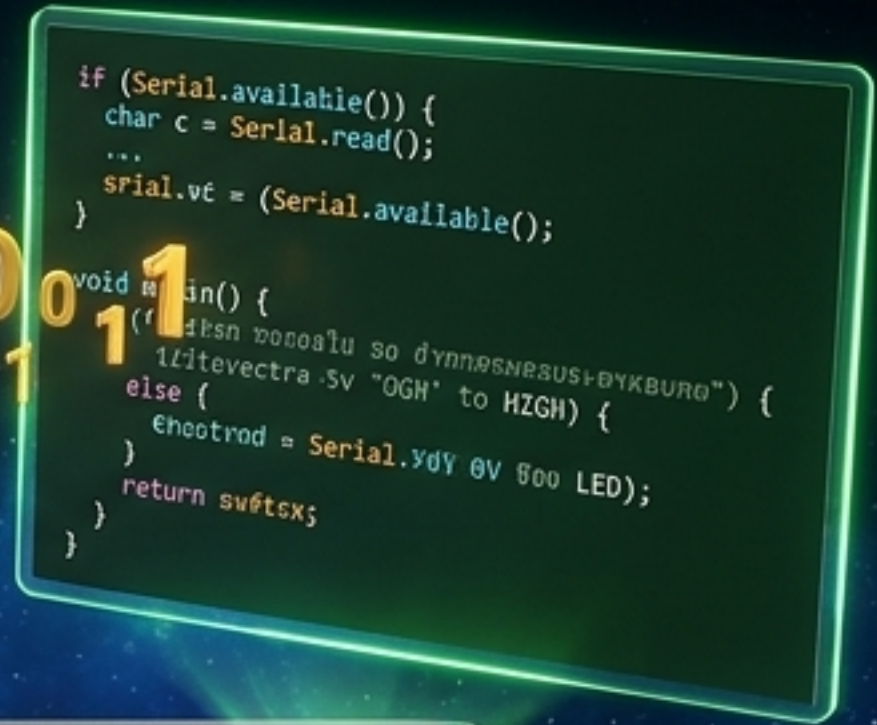
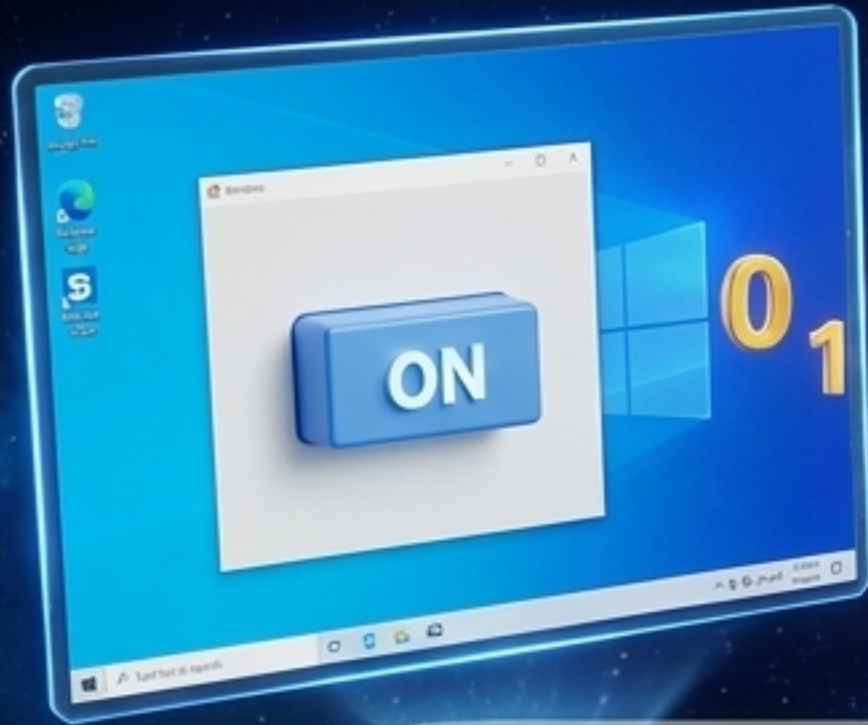
ประกอบวงจรฮาร์ดแวร์แสดงผล

ขาค (Anode): ขาที่ยาวกว่า
รับกระแสไฟฟ้า (HIGH) จากขา
Digital ของสมองกล (เช่น ขา 13)

ตัวต้านทาน (Resistor):
จำเป็นต้องต่อตัวต้านทาน 220 โอห์ม
อนุกรมในวงจรเสมอ เพื่อต้านทาน
กระแสไฟฟ้าไม่ให้ไหลผ่านมากเกินไป
(ป้องกันหลอด LED ขาด)

ขาค (Cathode): ขาที่สั้นกว่า
ต่อลงกราวด์ (GND) เสมอ
เพื่อให้กระแสไฟฟ้าไหลครบวงจร

สถาปัตยกรรม 2 ภาษาในระบบเดียว



ฝั่งคอมพิวเตอร์ (PC Side):

ฝั่งคอมพิวเตอร์ (PC Side):

- ภาษา: Visual Basic / C#
- หน้าที: สร้างหน้าต่างผู้ใช้งาน (GUI) จัดการปุ่มกด (Button) และส่งข้อมูลตัวอักษร (เช่น 'ON' หรือ '1') ผ่าน Serial Port (COM3)

ฝั่งสมองกล (MCU Side):

ฝั่งสมองกล (MCU Side):

- ภาษา: Arduino C / C++
- หน้าที: คอยดัคฟังคำสั่งผ่านพอร์ตอนุกรม หากได้รับตัวอักษรที่ตรงเงื่อนไข จะสั่งจ่ายไฟ 5V (HIGH) หรือตัดไฟ 0V (LOW) ไปที่ขา LED

เขียนคำสั่งภาษา C ฟังลงในสมองกล

บล็อกตั้งค่า (Setup):
กำหนดให้ขา 13 ทำหน้าที่
เป็นผู้จ่ายไฟแสดงผล

บล็อกดักฟัง (Listen):
ตรวจสอบว่ามีข้อมูลจาก
คอมพิวเตอร์ส่งมาในสายหรือไม่?

```
pinMode(13, OUTPUT);  
if (Serial.available())  
digitalWrite(13, HIGH);
```

บล็อกลงมือทำ (Action):
หากตรงเงื่อนไข สั่งจ่ายไฟ 5V
ทำให้หลอดไฟ LED สว่างทันที!
(หากสั่ง LOW คือดับไฟ)

สร้างศูนย์บัญชาการด้วย Visual Basic



สร้างศูนย์บัญชาการด้วย Visual Basic

1. ออกแบบหน้าต่าง (GUI): ลากวาง Button สำหรับเปิด/ปิด และ ComboBox สำหรับเลือกพอร์ต
2. ตั้งค่าการเชื่อมต่อ: ใช้คอมโพเนนต์ SerialPort กำหนดความเร็วการสื่อสาร (Baud rate) ให้ตรงกับสมอกลง (เช่น 9600 8N1)
3. กำหนดคำสั่งปุ่มกด:
 - เมื่อคลิกปุ่ม ON: สั่ง SerialPort1.Write("A") (ไฟติด)
 - เมื่อคลิกปุ่ม OFF: สั่ง SerialPort1.Write("B") (ไฟดับ)

ลำดับขั้นตอนปฏิบัติการ (The Launch Sequence)

1. ต่อวงจร (Wire)



Doraemon is placing an LED and a 220-ohm resistor onto a breadboard wired to a microcontroller.

2. เชื่อมสาย (Connect)



Doraemon is plugging a glowing blue USB cable from a laptop into the microcontroller board.

3. อัปโหลดโค้ด (Upload)

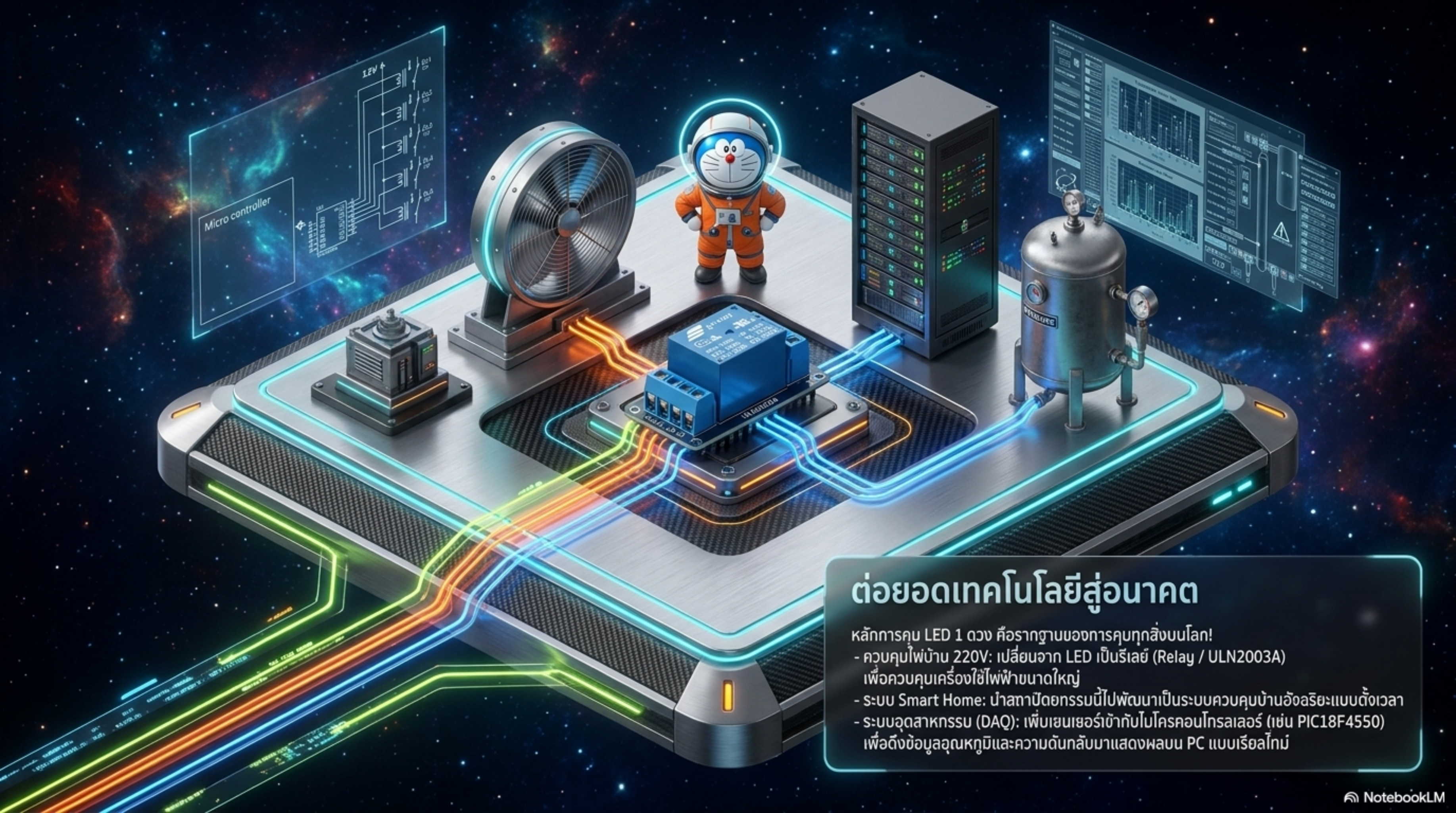


Doraemon is pressing a giant holographic "Upload" button on the laptop screen, sending green code into the cable.

4. ควบคุม (Control)



Doraemon is pressing the "ON" button on the Visual Basic GUI, and the physical LED is glowing brilliantly in response.



ต่อยอดเทคโนโลยีสู่นาแคต

หลักการคุม LED 1 ดวง คือรากฐานของการคุมทุกสิ่งบนโลก!

- ควบคุมไฟบ้าน 220V: เปลี่ยนจาก LED เป็นรีเลย์ (Relay / ULN2003A) เพื่อควบคุมเครื่องใช้ไฟฟ้าขนาดใหญ่
- ระบบ Smart Home: นำสถาปัตยกรรมนี้ไปพัฒนาเป็นระบบควบคุมบ้านอัจฉริยะแบบตั้งเวลา
- ระบบอุตสาหกรรม (DAQ): เพิ่มเซนเซอร์เข้ากับไมโครคอนโทรลเลอร์ (เช่น PIC18F4550) เพื่อดึงข้อมูลอุณหภูมิและความดันกลับมาแสดงผลบน PC แบบเรียลไทม์

สรุปภารกิจอินเทอร์เน็ตพลสำเร็จ! (Mission Accomplished)

- - Hardware: การเชื่อมต่อโลกดิจิทัลกับโลกกายภาพด้วยอาศัย USB/UART และมีการป้องกันด้วย Noise Filter พร้อมตัวต้านทาน
- - Software: ระบบที่สมบูรณ์ต้องการการสื่อสารที่ตรงกันระหว่างฝั่งสังการ (Visual Basic บน PC) และฝั่งปฏิบัติการ (C/C++ บน MCU)
- - Expansion: ความเข้าใจพื้นฐานนี้คือประตูสู่การเป็นผู้เชี่ยวชาญด้าน IoT และระบบสมองกลฝังตัว



Mission Cleared
ภารกิจสำเร็จ

ขอบคุณนักเรียนชั้น ปวช. ปีที่ 2 ทุกคน!
หากมีคำถามเพิ่มเติม ปรึกษาอาจารย์เอ๋มได้เลย!