

คณะวิศวกรรมศาสตร์
มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์

การสอบไล่ ประจำปีภาคการศึกษาที่ 1

ประจำปีการศึกษา 2554

วันที่ 13 ตุลาคม 2554

เวลา 13.30-15.00 น.

วิชา 217-301 ปฏิบัติการวิศวกรรมเมคคาทรอนิกส์ 1

ห้อง S 817

คำสั่ง

ข้อสอบมีทั้งหมด 50 ข้อ / ให้ทำในกระดาษคำตอบ

ข้อสอบแต่ละข้อมี 5 ตัวเลือก ให้เลือกตอบเพียง 1 ตัวเลือก

ห้ามนำเอกสาร และเครื่องคิดเลขเข้าห้องสอบ

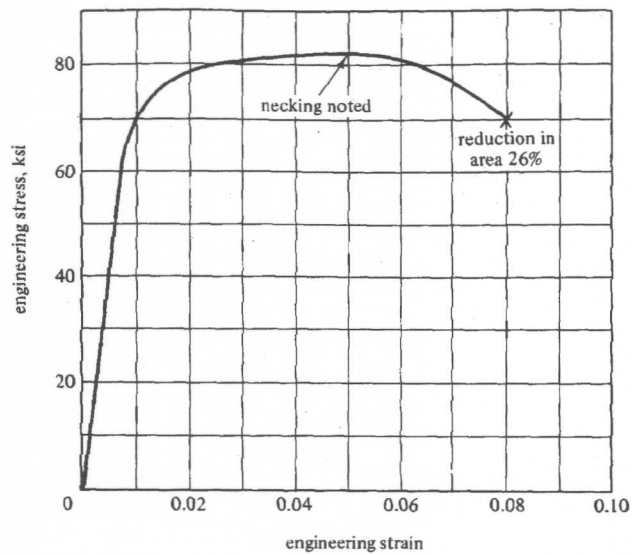
ผศ.ดร.เจริญยุทธ	เดชวายุกุล
รศ.ปัญญารักษ์	งามศรีตระกูล
ดร.สมชาย	แซ่อิง
รศ.ดร.ชูเกียรติ	คุปตานนท์
รศ.ไพโรจน์	ศิริรัตน์
อ.นิติพันธุ์	วิทย์ผดุง
ผศ.เลียง	บุญรัตน์
ผศ.คณดิถ	เจษฎ์พัฒนานนท์
รศ.บุญเจริญ	วงศ์กิตติศึกษา
ดร.เกียรติศักดิ์	วงษ์โสมนากุล

ผู้ออกข้อสอบ

ชื่อ-สกุล.....รหัส.....

Tension and Compression Test

1. จากกราฟคือผลการทดสอบ Tension Test ข้อใดต่อไปนี้เป็นถูกต้อง



- ก. Engineering strain มีหน่วยเป็น นิ้ว
 ข. วัสดุที่ทดสอบน่าจะเป็นวัสดุเหนียว
 ค. วัสดุที่ทดสอบน่าจะเป็นเหล็กหล่อ
 ง. Engineering stress มีหน่วยเป็น กิโลนิวตันต่อตารางนิ้ว
 จ. ผิดทุกข้อ
2. จากการผลการทดสอบในข้อที่ 1 elastic modulus มีค่าประมาณเท่าไร
- ก. 3,000 ksi
 ข. 5,000 ksi
 ค. 8,000 ksi
 ง. 12,000 ksi
 จ. 10,000 ksi
3. จากผลการทดสอบในข้อที่ 1 ค่า Ultimate Strength มีค่าประมาณเท่าไร
- ก. 75 ksi
 ข. 82 ksi
 ค. 60 ksi
 ง. 40 ksi
 จ. 55 ksi

4. ถ้าชิ้นงานทดสอบเป็นชิ้นงานหน้าตัดกลมรัศมี 3 มิลลิเมตร ต้องใช้แรงดึงเท่าไรเพื่อให้เกิดความคืบในแนวแกนสูงสุด
- ก. 900 lbf
 - ข. 301 lbf
 - ค. 4,000 lbf
 - ง. 3,100 lbf
 - จ. 401 lbf
5. จากข้อที่ 1 ค่าใดต่อไปนี่ที่ไม่สามารถหาได้จากกราฟโดยตรง
- ก. % of reduction area
 - ข. yield strength
 - ค. proportional limit
 - ง. ultimate strength
 - จ. hardness

Torsion Test

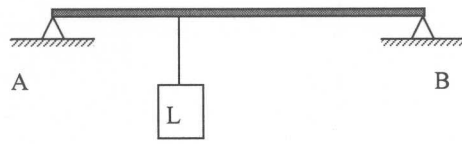
1. ผลคูณของshear modulus (G) กับ polar moment of inertia (J) เรียกว่า
- ก. Flexural rigidity
 - ข. Young's modulus
 - ค. Torsional rigidity
 - ง. Polar shearicity
 - จ. Shear product
2. จากการทดสอบการบิดของอลูมิเนียม และทองเหลือง วัสดุใดมี shear modulus of rupture สูงกว่า
- ก. ทองเหลือง
 - ข. อลูมิเนียม
 - ค. บอกไม่ได้
 - ง. เท่ากัน
 - จ. ไม่มีข้อใดถูก
3. การทดสอบการบิด (Torsion testing) เป็นวิธีที่ใช้วัดคุณสมบัติเชิงกลข้อใดของวัสดุได้โดยตรง
- ก. Young's Modulus
 - ข. Poisson's ratio
 - ค. Polar shearicity
 - ง. Toughness
 - จ. Shear Modulus

4. จากการทดสอบการบิดของอลูมิเนียม และทองเหลือง วัสดุใดมี proportional limit สูงกว่า
- ทองเหลือง
 - อลูมิเนียม
 - บอกไม่ได้
 - เท่ากัน
 - ไม่มีข้อใดถูก
5. ถ้าต้องการบิดเพลานขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 2 นิ้ว ที่มี shear modulus (G) เท่ากับ 2×10^7 psi ให้เกิดความเครียด(strain)เท่ากับ 10^{-3} จะต้องใช้ทอร์กประมาณเท่าไร? (polar moment of inertia ของหน้าตัดวงกลมเท่ากับ $\pi d^4/32$)
- 30,000 in.-lbs.
 - 3000 in.-lbs.
 - 1500 in.-lbs.
 - 15,000 in.-lbs.
 - 150,000 in.-lbs.

Bending of Elastic Comp.

1. ปัจจัยหลักที่มีผลต่อระยะโค้งของคานามีอะไรบ้าง
- น้ำหนักถ่วง
 - ชนิดวัสดุของคาน
 - ตำแหน่งที่รับภาระ
 - ขนาดของคาน
 - ถูกทุกข้อ
2. จากผลการทดลองพบว่าถ้าคานขนาดเดียวกันมีพื้นที่หน้าตัดเท่ากัน รับภาระเท่ากันที่ตำแหน่งเดียวกัน คานเหล็กจะมีการโค้งตัวน้อยกว่าคานทองเหลืองแสดงว่า
- ค่าข้มอดูลัสของทองเหลืองมากกว่าเหล็ก
 - ค่าข้มอดูลัสของทองเหลืองน้อยกว่าเหล็ก
 - ค่าข้มอดูลัสของทองเหลืองอาจจะมากกว่าหรือน้อยกว่าเหล็กก็ได้
 - สรุปอะไรไม่ได้
 - ค่าข้มอดูลัสของวัสดุทั้งสองเท่ากัน

3. ข้อใดเป็น Free Body Diagram ของคานที่วางไว้ดังรูป

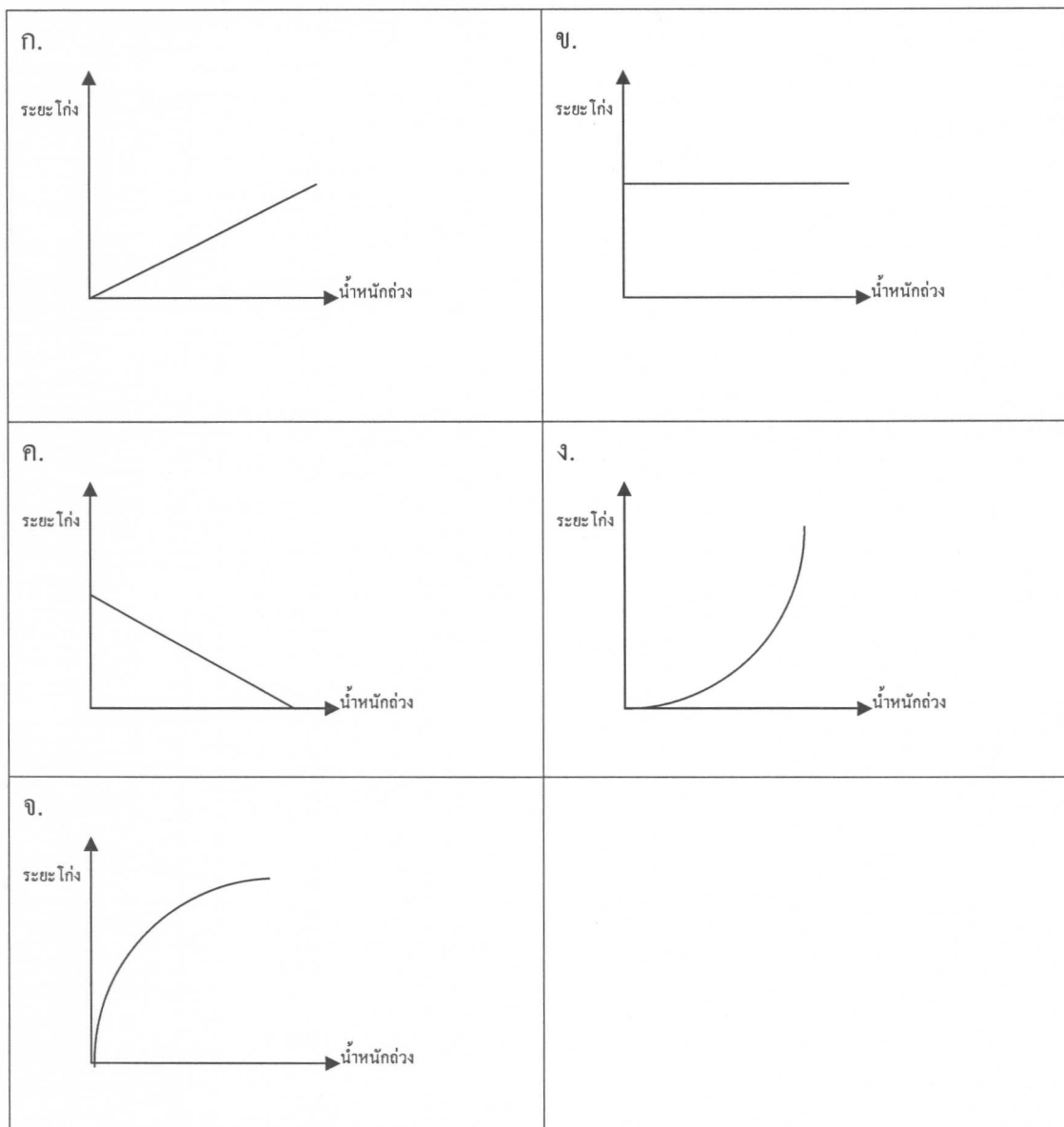


<p>ก.</p> <p>A horizontal beam is shown with a pin support at A and a roller support at B. An upward-pointing arrow is located at the center of the beam. Downward-pointing arrows are located at points A and B.</p>	<p>ข.</p> <p>A horizontal beam is shown with a pin support at A and a roller support at B. A downward-pointing arrow is located at the center of the beam. Downward-pointing arrows are also located at points A and B.</p>
<p>ค.</p> <p>A horizontal beam is shown with a pin support at A and a roller support at B. Downward-pointing arrows are located at points A and B. An upward-pointing arrow is located at the center of the beam.</p>	<p>ง.</p> <p>A horizontal beam is shown with a pin support at A and a roller support at B. Downward-pointing arrows are located at points A and B. An upward-pointing arrow is located at the center of the beam.</p>
<p>จ.</p> <p>A horizontal beam is shown with a pin support at A and a roller support at B. Downward-pointing arrows are located at points A and B. An upward-pointing arrow is located at the center of the beam.</p>	

4. ในการทดลองนี้อุปกรณ์ใดไม่ได้ใช้

- ก. เวอร์เนีย
- ข. นาฬิกา
- ค. ชุดทดสอบความเหนียวของวัสดุ
- ง. ไดอัลเกจ
- จ. คำตอบมากกว่า 1 ข้อ

5. กราฟในข้อใดเป็นกราฟแสดงความสัมพันธ์ระหว่างระยะโค้งกับน้ำหนักดั่ง



Heat Transfer (conduction)

1. วัตถุประสงค์ของ Lab เรื่อง Heat Transfer (conduction)

- ก. เพื่อศึกษาค่าการนำความร้อนของโลหะชนิดต่าง ๆ
- ข. เพื่อพิสูจน์ Fourier's Law ในแท่งโลหะที่มีพื้นที่หน้าตัดคงที่
- ค. เพื่อพิสูจน์ Fourier's Law ในแท่งโลหะที่มีพื้นที่หน้าตัดไม่คงที่
- ง. ข้อ ก. และ ข. ถูก
- จ. ข้อ ก. ข. และ ค. ถูก

2. ข้อใดต่อไปนี้เป็นแสดงสมการของ Fourier ได้ถูกต้อง
- ก. $Q = kA (dT/dx)$
 - ข. $Q = -kA (dT/dx)$
 - ค. $Q = kA (dx/dT)$
 - ง. $Q = -kA (dx/dT)$
 - จ. $Q = A (dT/dx)$
3. เครื่องมือที่ใช้ในการทดลอง Heat Transfer (Conduction)
- ก. Thermometer
 - ข. กระจกตวง
 - ค. นาฬิกาจับเวลา
 - ง. ข้อ ข. และ ค. ถูก
 - จ. ข้อ ก., ข. และ ค. ถูก
4. การนำความร้อนในแท่งโลหะที่มีพื้นที่หน้าตัดคงที่ อุณหภูมิจะเปลี่ยนแปลงอย่างไร
- ก. แปรผันตรงกับระยะทาง
 - ข. แปรผันตรงกับพื้นที่หน้าตัด
 - ค. แปรผกผันกับระยะทาง
 - ง. แปรผกผันกับพื้นที่หน้าตัด
 - จ. ไม่แน่นอนขึ้นกับปริมาณความร้อน
5. การนำความร้อนในแท่งโลหะที่มีพื้นที่หน้าตัดไม่คงที่กราฟความชันของอุณหภูมิจะเปลี่ยนแปลงอย่างไร
- ก. แปรผันตรงกับระยะทาง
 - ข. แปรผันตรงกับพื้นที่หน้าตัด
 - ค. แปรผกผันกับระยะทาง
 - ง. แปรผกผันกับพื้นที่หน้าตัด
 - จ. ไม่แน่นอนขึ้นกับปริมาณความร้อน

Fluid Measurement

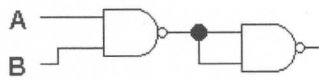
1. ความดันสูญเสียหรือความดันลดในท่อตรง มีความสัมพันธ์กับพารามิเตอร์ใด
 - ก. Friction factor, Pipe diameter, Velocity, Pipe length
 - ข. Pressure, Flow rate, Viscosity, Reynolds number
 - ค. Loss coefficient, Pipe diameter, Viscosity, Pipe length
 - ง. Flow rate, Velocity, Pressure, Pipe diameter
 - จ. Friction loss, Pressure, Velocity, Reynolds number
2. ข้อใดถูกต้อง
 - ก. ค่าสัมประสิทธิ์การสูญเสีย (K) เป็นค่าเดียวกับ ค่าแฟกเตอร์ความเสียดทาน (f)
 - ข. การไหลปั่นป่วนเกิดขึ้น เมื่อไหลด้วยความเร็วสูง ซึ่งมีตัวเลขเรย์โนลด์ส์ต่ำ
 - ค. ค่าสัมประสิทธิ์การสูญเสีย (K) ใช้อธิบายการสูญเสียในข้อง ท่อโค้ง
 - ง. ค่าแฟกเตอร์ความเสียดทาน (f) ใช้อธิบายการไหลในท่อตรง
 - จ. เรามักจะออกแบบให้เป็นการไหลปั่นป่วน เพื่อให้เกิดความดันลดในท่อ
3. ข้อใดเป็นเครื่องมือวัดอัตราการไหล
 - ก. Manometer และ Venturi meter
 - ข. Barometer และ Orifice meter
 - ค. Pitot tube และ Manometer
 - ง. Orifice meter และ Venturi meter
 - จ. Manometer และ Anemometer
4. การสูญเสียในข้องเกิดจากสาเหตุใด และใช้ทอมอะไร อธิบาย

ก. ความเสียดทาน	Friction factor
ข. การไหลแยกตัว	Loss coefficient
ค. ความหนืด	Reynolds number
ง. การไหลปั่นป่วน	Roughness
จ. การไหลราบเรียบ	Pressure drop
5. เครื่องมือต่อไปนี้ เครื่องมือใดเป็นเครื่องวัดความดัน
 - ก. Venturi meter
 - ข. Orifice meter
 - ค. Static tube
 - ง. Orifice meter
 - จ. Manometer

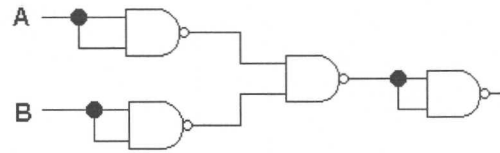
Microcontroller

1. Microcontroller board ที่ใช้งานเป็นรุ่นอะไร
 - ก. ARM 7 LPC2149
 - ข. ARM 7 LPC2138
 - ค. ARM 9 LPC2214
 - ง. ARM 7 LPC16F877
 - จ. ARM 7 LPC18F2138
2. Microcontroller ในข้อใดมีความละเอียดในการแปลง Digital signal เป็น Analog signal ได้สูงสุด
 - ก. Microcontroller A 8-bit ADC
 - ข. Microcontroller B 10-bit ADC
 - ค. Microcontroller C 8-bit DAC
 - ง. Microcontroller D 10-bit DAC
 - จ. Microcontroller E 16-bit ADC
3. ใช้เวลาประมาณเท่าไรในการส่งข้อมูลขนาด 2 Bytes ถ้ากำหนดค่า Baud rate ของ UART เท่ากับ 9600 bit/sec
 - ก. 13.33 millisecond
 - ข. 16.66 millisecond
 - ค. 1.666 millisecond
 - ง. 1.333 millisecond
 - จ. 0.166 millisecond
4. มี Buffer แบบ FIFO ขนาด 16 Bytes สามารถพักข้อมูลได้สูงสุดกี่ตัวอักษร ถ้าข้อมูลตัวอักษรมีขนาด 8 bits
 - ก. 16 ตัวอักษร
 - ข. 8 ตัวอักษร
 - ค. 4 ตัวอักษร
 - ง. 32 ตัวอักษร
 - จ. 2 ตัวอักษร
5. ข้อใดคือโปรแกรมที่ใช้ compile ชุดคำสั่งจากภาษาซี เป็น .hex สำหรับ ARM Microcontroller
 - ก. Flash magic
 - ข. IAR Embedded Workbench
 - ค. LabVIEW
 - ง. LPC2138
 - จ. LPC2000 Flash Utility

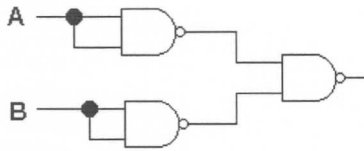
Logic Gates and Counters



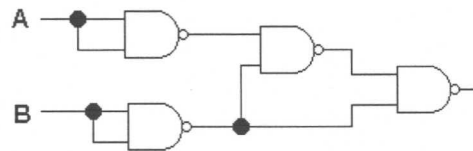
รูปที่ 1



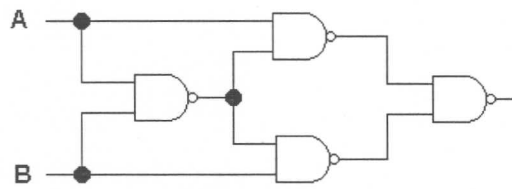
รูปที่ 2



รูปที่ 3



รูปที่ 4



รูปที่ 5

รูป M1.1 วงจร NAND ที่ทำหน้าที่เป็นวงจรลอจิกพื้นฐานชนิดต่าง ๆ

1. จากรูป M1.1 วงจรที่ทำหน้าที่เหมือนเกต NOR คือ

ก. รูปที่ 5

ข. รูปที่ 2

ค. รูปที่ 1

ง. รูปที่ 3

จ. รูปที่ 4

2. จากรูป M1.1 วงจรที่ทำหน้าที่เหมือนเกต AND คือ

ก. รูปที่ 2

ข. รูปที่ 4

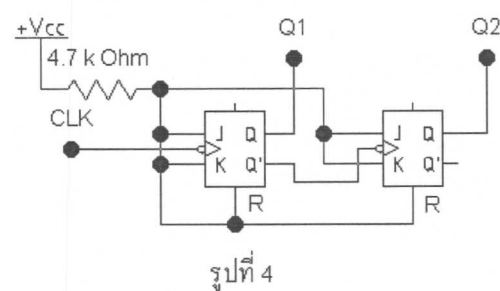
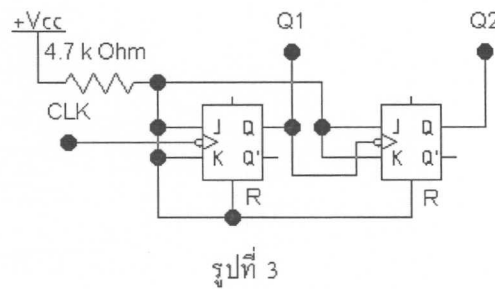
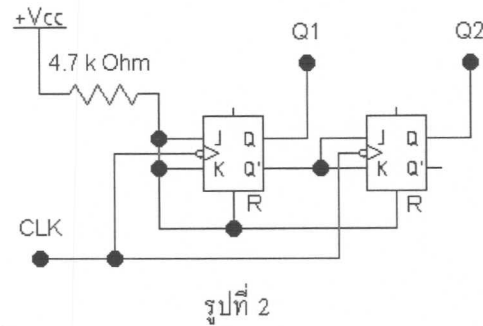
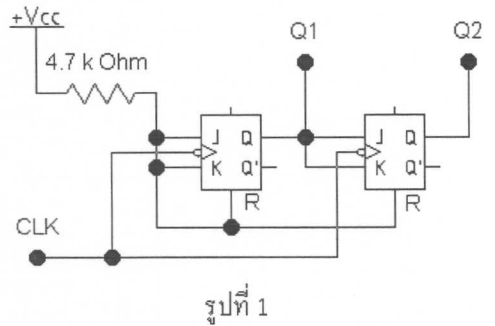
ค. รูปที่ 5

ง. รูปที่ 1

จ. รูปที่ 3

3. จากรูป M1.1 วงจรที่ทำหน้าที่เหมือนเกต OR คือ

- ก. รูปที่ 5
- ข. รูปที่ 3
- ค. รูปที่ 2
- ง. รูปที่ 4
- จ. รูปที่ 1



รูป M1.2 วงจรนับขนาด 2 บิตแบบ Synchronous และ Asynchronous

4. จากรูป M1.2 รูปใดเป็น Logic diagram ของวงจรมับขึ้นแบบ Asynchronous

- ก. รูปที่ 4
- ข. รูปที่ 3
- ค. รูปที่ 1
- ง. รูปที่ 2
- จ. ไม่มีข้อใดถูก

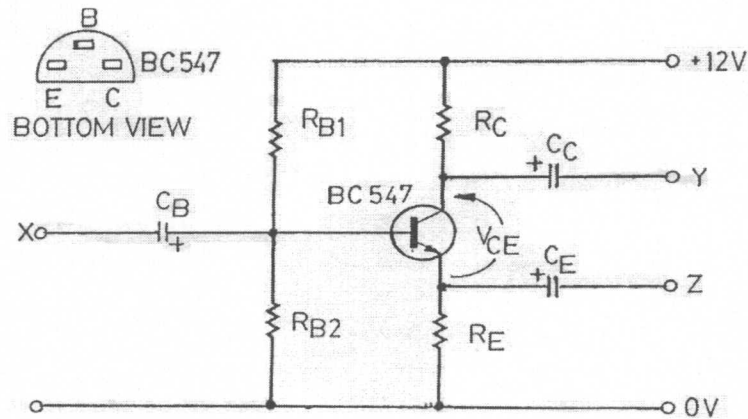
5. จากรูป M1.2 รูปใดเป็น Logic diagram ของวงจรมับขึ้นแบบ Synchronous

- ก. รูปที่ 2
- ข. รูปที่ 3
- ค. รูปที่ 4
- ง. รูปที่ 1
- จ. ไม่มีข้อใดถูก

Single – state Transistor Amplifiers

จากรูปวงจร Single-Stage Transistor Amplifier และกำหนดให้ใช้ $h_{FE} = 200$

จงตอบคำถามข้อ 1-5



1. วงจรที่ให้มาเป็นการต่อวงจรขยายแบบใด
 - ก. อิมิตเตอร์ไบอัส
 - ข. อิมิตเตอร์ร่วม
 - ค. คอลเลกเตอร์ร่วม
 - ง. เบสร่วม
 - จ. เบสไบอัส
2. วิธีการไบอัสไบโพล่าทรานซิสเตอร์เพื่อให้ได้จุดทำงาน (operating point) ที่มีภาวะเสถียรควรเลือกค่า V_{CE} เท่าไร
 - ก. 6 mV
 - ข. 60 mV
 - ค. 6 V
 - ง. 12 V
 - จ. 12 mV
3. แรงดันที่อิมิตเตอร์ (เมื่อเทียบกับกราวด์) ควรมีค่าเท่าไร
 - ก. 2 V
 - ข. 1.5 V
 - ค. 0.7 V
 - ง. ข้อ ก. หรือ ข.
 - จ. ข้อ ข. หรือ ค.

4. กำหนดให้ $I_c = 1\text{mA}$ ค่า R_C และ R_E ควรมีค่าเท่าไร

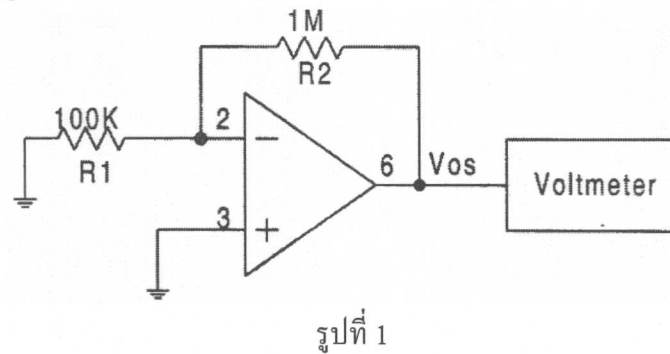
- ก. $3.6\text{ K}\Omega$, $1.5\text{ K}\Omega$
- ข. $36\text{ K}\Omega$, $1.5\text{ K}\Omega$
- ค. $4.7\text{ K}\Omega$, $1.5\text{ K}\Omega$
- ง. $47\text{ K}\Omega$, $1.5\text{ K}\Omega$
- จ. $50\text{ K}\Omega$, $1.5\text{ K}\Omega$

5. จากข้อ 1-4. R_{B1} และ R_{B2} ควรมีค่าเท่าไร

- ก. $93\text{ K}\Omega$, $22\text{ K}\Omega$
- ข. $9.3\text{ K}\Omega$, $2.2\text{ K}\Omega$
- ค. $93\text{ K}\Omega$, $3.3\text{ K}\Omega$
- ง. $39\text{ K}\Omega$, $33\text{ K}\Omega$
- จ. $39\text{ K}\Omega$, $22\text{ K}\Omega$

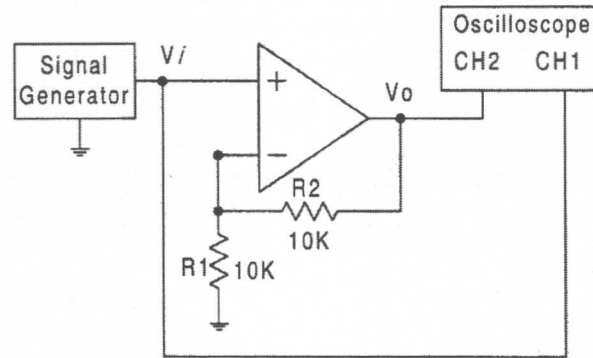
Op-amp I : Linear Amplifier Circuits

1. จากวงจรดังในรูปที่ 1 ถ้า voltmeter อ่านได้ 50 mV จงหา input offset voltage



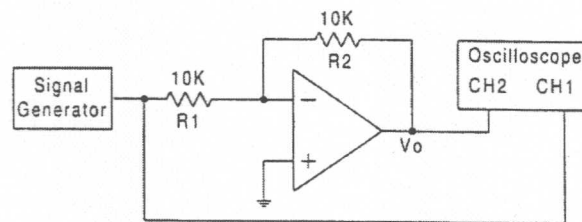
- ก. 50 mV
- ข. 5 mV
- ค. 0.5 mV
- ง. 0
- จ. ไม่มีคำตอบ

2. จากวงจรดังในรูปที่ 2 ถ้าป้อนสัญญาณขาอินพุตที่มี voltage peak 1 V จะได้ output voltage v_o มีสัญญาณเป็นอย่างไร



รูปที่ 2

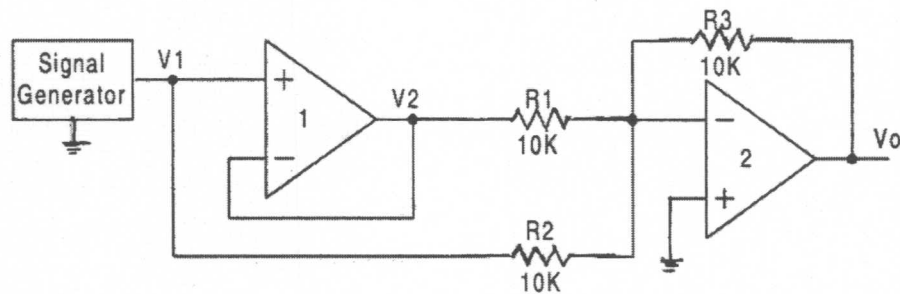
- ก. 2 Vpeak กลับเฟส
 - ข. 2 Vpeak ไม่กลับเฟส
 - ค. 1 Vpeak กลับเฟส
 - ง. 1 Vpeak ไม่กลับเฟส
 - จ. ไม่มีคำตอบ
3. จากวงจรดังในรูปที่ 3 ถ้าป้อนสัญญาณขาอินพุตที่มี voltage peak 1 V จะได้ output voltage เท่าไร



รูปที่ 3

- ก. 2 Vpeak กลับเฟส
- ข. 2 Vpeak ไม่กลับเฟส
- ค. 1 Vpeak กลับเฟส
- ง. 1 Vpeak ไม่กลับเฟส
- จ. ไม่มีคำตอบ

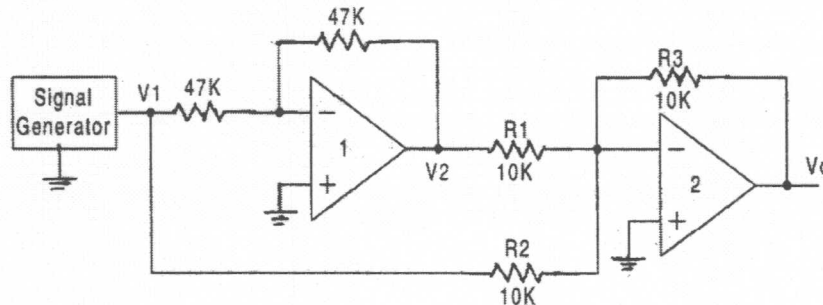
4. จากวงจรดังในรูปที่ 4 ถ้าป้อนสัญญาณขาอินพุต v1 ที่มี voltage peak 1 V จะได้ output voltage เท่าไร



รูปที่ 4

- ก. 2 Vpeak กลับเฟส
- ข. 2 Vpeak ไม่กลับเฟส
- ค. 1 Vpeak กลับเฟส
- ง. 1 Vpeak ไม่กลับเฟส
- จ. ไม่มีคำตอบ

5. จากวงจรดังในรูปที่ 5 ถ้าป้อนสัญญาณขาอินพุต v1 ที่มี voltage peak 1 V จะได้ output voltage เท่าไร



รูปที่ 5

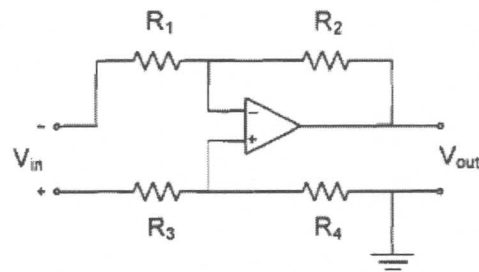
- ก. 2 Vpeak กลับเฟส
- ข. 2 Vpeak ไม่กลับเฟส
- ค. 1 Vpeak กลับเฟส
- ง. 1 Vpeak ไม่กลับเฟส
- จ. ไม่มีคำตอบ

Op-amp II : Differential and Instrumentation Amplifiers

1. สำหรับวงจรขยายผลต่างดังแสดงในรูปที่ 1.1

แรงดันด้านออก สามารถคำนวณได้ว่า

$$V_{out} = \frac{R_2}{R_1} V_{in} \text{ เมื่อมีเงื่อนไขอย่างไร}$$

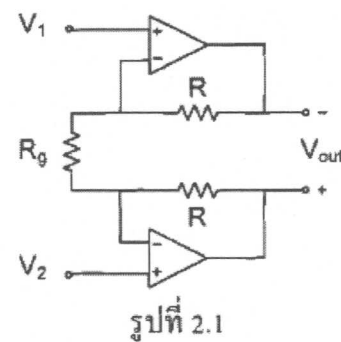


รูปที่ 1.1 วงจรขยายผลต่าง

- ก) $R_1=R_3$ และ $R_2=R_4$
 ข) $R_1=R_2$ และ $R_3=R_4$
 ค) $R_1=R_4$ และ $R_2=R_3$
 ง) $R_1R_3=R_2R_4$
 จ) ไม่มีข้อใดถูก
2. วงจร Instrumentation Amplifier ในรูปที่ 2.1 ซึ่งแรงดันด้านออกมีความสัมพันธ์กับแรงดันด้านเข้าดังนี้

$$V_{out} = (V_2 - V_1) \left(1 + \frac{2R}{R_g} \right)$$

เมื่อป้อนแรงดันด้านเข้า ($V_2 - V_1$) 0.05 โวลต์ วัดแรงดันด้านออกได้ 0.25 โวลต์ ถ้าต้องการให้แรงดันด้านออกเป็น 0.15 โวลต์ ต้องทำอะไร



รูปที่ 2.1

- ก) เพิ่มค่าความต้านทาน R_g เป็น 2 เท่า
 ข) เพิ่มค่าความต้านทาน R เป็น 2 เท่า
 ค) เพิ่มค่าความต้านทาน R_g และ R เป็น 2 เท่า
 ง) ลดค่าความต้านทาน R และ R_g ครึ่งหนึ่ง
 จ) ลดค่าความต้านทาน R_g ครึ่งหนึ่ง
3. เมื่อนำวงจรรูปที่ 2.1 ด้านออกไปต่อเข้ากับด้านเข้าของวงจรรูปที่ 1.1 จงคำนวณหาอัตราขยายของวงจรรวม ถ้ากำหนดให้อัตราขยายของวงจรรูปที่ 2.1 เป็น 3 และอัตราขยายของวงจรรูปที่ 1.1 เป็น 5
- ก) 15
 ข) 10
 ค) -15
 ง) 5/3
 จ) -5/3

4. วงจรที่ต่อรวมกันใน ข้อ 3 เป็นวงจร Three-OP-AMP Instrumentation Amplifier ซึ่งส่วนของวงจร instrumentation amplifier จะทำหน้าที่ในลักษณะอย่างไร

- ก) เพิ่มความต้านทานด้านเข้า และช่วยเพิ่มอัตราขยายสัญญาณ
 ข) เพิ่มความต้านทานด้านเข้า และช่วยเพิ่มหรือลดอัตราขยายสัญญาณ
 ค) ลดความต้านทานด้านเข้า และช่วยเพิ่มอัตราขยายสัญญาณ
 ง) ลดความต้านทานด้านเข้า และช่วยเพิ่มหรือลดอัตราขยายสัญญาณ
 จ) ช่วยเพิ่มหรือลดอัตราขยายสัญญาณ เพียงอย่างเดียว