

การพัฒนาารถไฟฟ้าสามล้อที่มีระบบขับเคลื่อนอิสระสองล้อหลังที่มีระบบรักษาเสถียรภาพการขับขี่เพื่อรองรับ

## การขนส่งสาธารณะและการลำเลียงสินค้าในเขตพื้นที่เมือง

แหล่งทุน	หน่วยบริหารและจัดการทุนด้านการเพิ่มความสามารถในการแข่งขันของประเทศ (บพข.) และ บริษัท เทคโนโลยีอีสานเหนือ จำกัด	
หน่วยงานความร่วมมือ	บริษัท เทคโนโลยีอีสานเหนือ จำกัด	
ระยะเวลา	1 ปี 11 เดือน (16 กันยายน 2565 – 15 สิงหาคม 2567)	
หัวหน้าโครงการ	วัลลภ รัตนถาวร	
ผู้ร่วมวิจัย	สุธี โอบารุทธีนันท์	สินธุ์ จันทพันธ์
	ชัยวิวัฒน์ เกียรติามรงค์	ยศวิวัฒน์ เศรษฐกุลสิทธิ์
	อรรถพล พลาศรัย	ฉัตรชัย ศรีสุรางค์กุล
	เศรษฐสิทธิ์ แปงเครื่อง	เอกรัตน์ ไวยนิตย์
	จักรกฤษ พงษ์พิสุทธินันท์	

ภาคการขนส่งเป็นหนึ่งในกิจกรรมที่มีการปล่อยก๊าซเรือนกระจกและมลพิษทางอากาศจำนวนมาก สาเหตุหลักมาจากเครื่องยนต์และมอเตอร์ที่ใช้รถยนต์เครื่องยนต์สันดาปภายในมาเป็นรถยนต์ไฟฟ้าในรูปแบบต่างๆ จะช่วยลดมลพิษจากไอเสียรถยนต์และส่งผลดีในด้านการประหยัดพลังงาน งานวิจัยนี้จะทำการพัฒนาสามล้อไฟฟ้า เพื่อใช้ในการขนส่งผู้โดยสารและการขนส่งสินค้าในเขตเมือง โดยรถที่พัฒนาขึ้นนี้จะขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ไฟฟ้า และเพิ่มความปลอดภัยและเสถียรภาพของรถขณะเข้าโค้ง โดยติดตั้งมอเตอร์ขับเคลื่อนล้อหลังทั้งสอง เพื่อให้เกิดการควบคุมแรงบิดของล้อเป็นอิสระต่อกัน พร้อมกับมีกลไกรักษาสมดุลของตัวรถในขณะเข้าโค้งหรือที่เรียกว่า Tilting Mechanism ซึ่งจะช่วยเพิ่มเสถียรภาพและความปลอดภัยในการขับขี่ให้มากขึ้น นอกจากนี้โครงสร้างและตัวรถยังผลิตจากวัสดุน้ำหนักเบา เพื่อลดการใช้พลังงานและเป็นมิตรกับสิ่งแวดล้อมมากขึ้น

[https://www.nstda.or.th/home/news\\_post/sci-update-khamkoon-ev/](https://www.nstda.or.th/home/news_post/sci-update-khamkoon-ev/)