

บกคดย่อ

T162831

แม้ว่าปัจจุหาทางด้านเครื่องกลและอิเลคทรอนิกส์สำหรับวิศวกรรมหุ่นยนต์โดยส่วนมากได้รับการแก้ไขเป็นเวลามานับหลายศตวรรษ แต่ปัจจุหาการสร้างระบบอารมณ์ซึ่งเป็นปัจจุหาเชิงซอฟท์แวร์นั้นเพิ่งอยู่ในเฟสเริ่มต้นของการวิจัยและเป็นปัจจุหาที่เปิดกว้างและต้องการคำตอบสำหรับนักวิจัยทั่วโลก ในงานวิจัยนี้ปัจจุหาการตอบสนองข้อนกลับที่อาจเกิดขึ้นจากการที่ระบบมีกลไกหรืออันตรกิริยาการตอบสนองไปในทิศตรงข้ามก่อนข้อนกลับไปในทิศที่มีต้องการให้เป็น ด้วยกระบวนการดังกล่าว อาจทำให้เกิดการเสียหายจากพุติกรรมที่ไม่พึงประสงค์อันเกิดจากอารมณ์ที่แปรปรวนในทิศตรงข้าม ตอนต้น งานวิจัยนี้ได้นำเสนอการแก้ไขปัจจุหาดังกล่าวด้วยวิธีตรรกะศาสตร์ฟิชชีร่วมกับการใช้สมินิชาร์ทในการออกแบบและวิเคราะห์เสถียรภาพของระบบ

ABSTRACT**TE162831**

Although many mechanic and electronic problems in robotics have been solved for many decades, but problems associated with implementation of robot emotion in software forms are still in the beginning phase. The realization and implementation attract attention from researchers around the world. In this research, inverse response problem is realized. The rationale is lie on the fact that opposite direction of the inverse response phenomenon of robot emotion can reach to an unwanted behavior. This research proposes a solution for coping this challenge by using fuzzy logic and Smith chart for designing and analyzing the system.