

รายการตาราง

ตาราง	หน้า
2.1 ผลของการเพิ่มค่าตัวแปรอย่างอิสระ	21
2.2 ค่าเกณฑ์ที่เหมาะสมตามวิธีการของ ซีเกลอร์-นิโคล	21
3.1 สรุปค่าแรงขับสูงสุดของชุดขับเคลื่อนต้นแบบในทั้ง 4 ทิศทาง	36
3.2 ข้อกำหนดคุณลักษณะของยานใต้น้ำขนาดเล็ก	42
ก.1 การกำหนดหมายเลขพอร์ตสำหรับควบคุมความเร็วชุดขับเคลื่อน (Thruster) แต่ละตัว	120