

ประมวลศัพท์และคำย่อ

Actual position	=	ตำแหน่งจริง
Actuator	=	ตัวขับ
Algebraic Riccati Equation (ARE)	=	สมการพีชคณิตของริกคาตี
Asian Institute of Technology (AIT)	=	สถาบันเทคโนโลยีแห่งเอเชีย
Augmented System	=	ระบบเพิ่ม, ระบบเสริม
Automatic Control	=	การควบคุมอัตโนมัติ
Autonomous Underwater Vehicle (AUV)	=	ยานใต้น้ำอัตโนมัติ
Ballast tank	=	ถังปรับแรงดัน
Closed-loop feedback control system	=	ระบบควบคุมป้อนกลับแบบปิด
Controller	=	ส่วนควบคุม
Convergence	=	ลู่เข้า
Coupling Control Law	=	กฎการควบคุมคู่
Damping Effect	=	ผลกระทบจากค่าความหน่วง
Data access (DA)	=	การจัดการข้อมูลทางเข้า
Degrees of freedom (DOF)	=	องศาอิสระ
Derivative Control (D)	=	การควบคุมแบบอนุพันธ์
Desired path	=	เส้นทางที่ต้องการ
Desired position	=	ตำแหน่งที่ต้องการไป
Desired state	=	สถานะที่ต้องการ
Disturbances	=	สัญญาณรบกวน
Dynamics	=	พลศาสตร์
Embedded PC	=	บอร์ดพีซีฝังตัว
Equation of Motion	=	สมการการเคลื่อนที่
Feedback Control	=	การควบคุมแบบป้อนกลับ
Feedback Control Gain	=	อัตราขยายป้อนกลับ
Finite Element	=	การวิเคราะห์ความแข็งแรง, ไฟไนต์เอลิเมนต์
Flywheel	=	ล้อช่วยแรง
Frequency Domain	=	โดเมนความถี่

Full state	=	สถานะเต็ม
Fully Actuated	=	ขับเคลื่อนเต็มรูปแบบ
Gain	=	อัตราขยาย
Graphic User Interface (GUI)	=	การเชื่อมกับผู้ใช้ด้วยภาพ
Historical data access (HDA)	=	การจัดการข้อมูลในอดีต
Hydrodynamic Added Mass	=	มวลที่เพิ่มขึ้นจากผลของของเหลว
Hydrodynamic Damping	=	ค่าความหน่วงของของเหลว
Hysteresis Control	=	การควบคุมแบบฮิสเตอรีซิส
Implementation	=	การประยุกต์ใช้
Inertia	=	ความเฉื่อย
Interface	=	การเชื่อมต่อ
Integral Control (I)	=	การควบคุมแบบปริพันธ์
Kalman Filters	=	กรองสัญญาณของกาลมาน
Linear Matrix Inequality (LMI)	=	การออกแบบเมตริกซ์เชิงเส้น
Linear Quadratic Gaussian (LQG)	=	การควบคุมแบบเชิงเส้นกำลังสองของ เกาส์เซียน
Linear Quadratic Regulator (LQR)	=	การควบคุมแบบเชิงเส้นกำลังสอง
Local Coordinate	=	ตำแหน่งเฉพาะ
Magnetic coupling	=	คัปปลิงแม่เหล็ก
Manipulator	=	โครงตาข่ายแบบปรับตัวได้
Mechanical seal	=	ซีลทางกล
Multiple-Input-Multiple-Output (MIMO)	=	สัญญาณควบคุมทางเข้าและทางออก หลายทาง
Multivariable control system	=	ระบบควบคุมหลายตัวแปร
Nonlinear	=	ไม่เป็นเชิงเส้น
Open-loop control system	=	ระบบควบคุมแบบเปิด
Output state	=	สถานะทางออก
Overshoot	=	การพุ่งเกิน
Passive Velocity Field Control (PVFC)	=	การควบคุมแบบลดผลกระทบด้วยสนาม ความเร็ว
Pitch	=	มุมก้ม/มุมเงย
Planar Motion	=	การเคลื่อนที่บนระนาบ

Positive semidefinite	=	มีค่าแบบกึ่งบวก
Pressure Switch	=	สวิตช์แรงดัน
Programmable Logical Controlled (PLC)	=	พีแอลซี
Proportional Control (P)	=	การควบคุมแบบสัดส่วน
Proportional-Derivative Control (PD)	=	การควบคุมแบบสัดส่วนร่วมกับอนุพันธ์
Proportional –Integral Control (PI)	=	การควบคุมแบบสัดส่วนร่วมกับปริพันธ์
Proportional –Integral-Derivative Control	=	การควบคุมแบบสัดส่วนร่วมกับปริพันธ์ และอนุพันธ์
Pulse-Width-Modulation control (PWM)	=	การควบคุมความกว้างพัลส์
Real Time Control	=	การควบคุมแบบเวลาจริง
Reduced-order estimator	=	ตัวประมาณค่าแบบลำดับการลดรูป สถานะ
Reference input	=	สัญญาณอ้างอิงที่ทางเข้า
Reference signal	=	สัญญาณอ้างอิง
Remotely operated vehicle (ROV)	=	ยานควบคุมด้วยรีโมท
Restoring force	=	แรงกระทำ
Robust	=	ทนทาน
Roll	=	มุมเอียง
Safety Factor (SF)	=	ค่าความปลอดภัย
Semi-Autonomous Underwater Vehicle (SAUV)	=	ยานใต้น้ำกึ่งอัตโนมัติ
Shared Variable Engine (SVE)	=	ตัวแปรระบบที่ใช้ร่วมกัน
Single-Input-Single-Output (SISO)	=	สัญญาณทางเข้าและทางออกเดียว
Skew-symmetric	=	สมมาตรในแนวทแยง
Speed control board	=	บอร์ดควบคุมความเร็ว
State errors	=	ความคลาดเคลื่อนของสถานะ
Stress	=	ความเค้น
Strip Theory	=	ทฤษฎีของสตริป
Thruster	=	ชุดขับเคลื่อน
Timer	=	ตัวตั้งเวลา
Time Domain	=	โดเมนเวลา
Time-invariant system	=	ระบบที่มีเวลาคงที่
Trajectory Tracking	=	การติดตามเส้นทางโคจร

Uncertainty	=	ความไม่แน่นอน
Undamped	=	ไม่มีการหน่วง
Underwater Robotic Intelligent System (URIS)	=	ระบบหุ่นยนต์ใต้น้ำอัจฉริยะ
Unmanned Underwater Vehicle (UUV)	=	ยานใต้น้ำไร้คนขับ
USB Camera	=	กล้องยูเอสบี
Velocity Field	=	สนามความเร็ว
Velocity Field Control (VFC)	=	การควบคุมสนามความเร็ว
VFC mapping	=	แผนที่ของการควบคุมสนามความเร็ว
Virtual Instrument (VI)	=	เครื่องมือวัดเสมือน (ในโปรแกรม LabVIEW)
Vision System	=	ระบบการมองเห็น
Yaw	=	มุมทิศทางหัวเรือ