

เอกสารอ้างอิง

1. ยุทธเศรษฐ วังกานนท์, 2555, เรือหลวงจักรีนฤเบศร ซ่อมบำรุงตามวงรอบ, [Online], Available : <http://thaidefense-news.blogspot.com/2012/06/blog-post.html> [2014, Aug 5].
2. Brayton, H., 2011, **World Submarine History Timeline Part one: 1580-1869** [Online], The Navy Times Book of Submarine: Apolitical, Social and Military History, Available : <http://www.submarine-history.com/NOVAone.html> [2014, Feb 18].
3. Robert, D. C. and Robert, L. W., 2007, **The ROV Manual : A User Guide for Observation-Class Remotely Operated Vehicles**, First Ed., Elsevier Ltd., UK, 308 p.
4. ดำเนิน เกตุเพชร, 2551, “ระบบต่อส่งก๊าซธรรมชาติ-แท่นพักต่อก๊าซธรรมชาติและ การเพิ่มความดันก๊าซธรรมชาติในทะเล” **จุลสารประจำไตรมาส ก๊าซไลน์**, ปีที่ 19 ฉบับที่ 72 เดือนกรกฎาคม-กันยายน 2551, หน้า 3.
5. วีรวัฒน์ วงษ์คนตรี, 2553, **โครงการวิจัยเพื่อสร้างต้นแบบยานใต้น้ำสำหรับการฝึกปราบเรือดำน้ำ**, เอกสารสรุปโครงการวิจัยและพัฒนาทางทหาร, สำนักงานวิจัยและพัฒนาการทางทหารกองทัพเรือ, หน้า 1-126.
6. พงศ์สรร ถวิลประวัตติ, 2547, **การศึกษาความเป็นไปได้ในการสร้างยานใต้น้ำขนาดเล็ก**, เอกสารสรุปโครงการวิจัยและพัฒนาทางทหาร, สำนักงานวิจัยและพัฒนาการทางทหารกองทัพเรือ, หน้า 1-140.
7. Bissel C.C., 2009, “A history of automatic control”, **Springer handbook of automation**, NoF, S.Y. (Ed.), LXXVI, 1812 p. ISBN 978-3-540-78830-0.
8. Cornell University Autonomous Underwater Vehicle, 2012, **The Proteus** [Online], Available : <http://www.cuauv.org/vehicles/proteus> [2014, August 5].
9. University of Florida, 2005, **SubjuGator 5** [Online] Available : http://subjugator.org/?page_id=29 [2014, August 5].

10. Kennedy, J., 2002, **Decoupled Modeling and Controller Design for the Hybrid Autonomous Underwater Vehicle : MACO**, Master of Applied Science Thesis, Department of Mechanical Engineering, University of Victoria. 93 p.
11. Ridao, P., Tiano, A., El-Fakdi, A., Carreras, M. and Zirilli, A., 2004, "On the identification of non-linear models of unmanned underwater vehicles", **Control engineering practice** Vol 12, Elsevier Ltd.(2004) pp. 1483-1499.
12. Silvestre, C. and Pascoal, A., 2007, "Depth control of the INFANTE AUV using gain-scheduled reduced order output feedback", **Control Engineering Practice** 15, ScienceDirect, pp. 883–895.
13. Robert, G.N., Sutton, R. and Allen, R., 2003, "Guidance and Control of Underwater Vehicles 2003", **Proceedings of IFAC Workshop**, Newport, South Wales, UK.
14. Marani, G., 2008, **Semi-Autonomous Underwater Vehicle for Intervention Missions (SAUVIM)** [Online], Available : <http://www.eng.hawaii.edu/~asl/research/sauvim.html> [2012, Feb 15].
15. Loebis, D., Sutton, R., Chudley, J. and Naeem, W., 2004, "Adaptive tuning of a Kalman filter via fuzzy logic for an intelligent AUV navigation system", **Control Engineering Practice** Volume 12, Issue 12, Elsevier, December 2004, pp. 1531-1539.
16. James, C. K. and Louis, L. W., 2004, "Preliminary Field Experience with the DVLNAV Integrated Navigation System for Oceanographic Submersibles", **Control Engineering Practice** Volume 12, Issue 12, December 2004, Elsevier, pp. 1541-1549.
17. Omerdic, E. and Toal, D., 2005, "Control allocation of over-actuated thruster-propelled underwater vehicles", **In: 1 st Workshop on Networked Control System and Fault Tolerant Control**, Ajaccio, France, pp. 163-171.

18. Ippoliti, G., Jetto, L. and Longhi, S., 2005, "Improved set-points tracking of remotely operated underwater vehicles through a supervised PID control scheme", **Journal of Marine Engineering and Technology**, Volume 2005, Number 7, pp. 3-9.
19. Naeem, W., Sutton, R. and Ahmad, S. M., 2003, "LQG/LTR Control of an Autonomous Underwater Vehicle Using a Hybrid Guidance Law", **Marine and Industrial Dynamic Analysis Group**, Department of Mechanical and Marine Engineering, The University of Plymouth, PL4 8AA, UK.
20. กนกวรรณ กลิ่นรอง และคณะ, 2547, **เรือดำน้ำขนาดเล็ก (ส่วนโครงสร้าง)**, รายงานโครงการ, ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล, คณะวิศวกรรมศาสตร์, มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี.
21. เอกทิส อัสวมิตรเสถียรและ คณะ, 2547, **การวิเคราะห์และออกแบบระบบควบคุมการรักษาเสถียรภาพของเรือดำน้ำ**, รายงานโครงการ, ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล, คณะวิศวกรรมศาสตร์, มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี.
22. ทศพล แจ่มน้อย และ สโรช ไทรเมฆ, 2552, "การควบคุมแบบคงทนสำหรับการรักษาเสถียรภาพของระนาบ", **การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมเครื่องกลแห่งประเทศไทย**, ครั้งที่ 23, 4-7 พฤศจิกายน 2552 จังหวัดเชียงใหม่.
23. Chatchanayuenyong, T. and Parnichkun, M., 2006, "Neural Network Based-Time Optimal Sliding Mode Control for an Autonomous Underwater robot", **Mechatronics**, Vol 16, Elsevier Ltd., pp. 471-478.
24. Stouffer, K., Falco, J. and Scarfane, K., 2011, **Guide ms (ICS) Security**, Special publication 800-82, National Institute of Standards and Technology, U.S. Department of Commerce. 155 p.
25. Dorf, R. C. and Robert H. B., 2001, **Modern Control System**, 9th ed., Prentice-Hall Ince., New Jersey-07458. USA. 2001, Chapters 1, 5, pp. 1-23. pp. 173-206.

26. สุชาติ จันทร์จรมานิตย์, 2555, **ระบบควบคุม (Control Systems)**, เอกสารประกอบการสอน, สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า, คณะวิศวกรรมศาสตร์, มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลล้านนา. หน้า 1-303.
27. Omar A., 2011, “3 Pic Microcontroller&Wireless Transfer”, **Robot** [Online], Available : http://project-robot.blogspot.com/2011_08_01_archive.html [2014, August 9].
28. Avayan, 2009, “Understanding PWM”, **eBLDC Having fun with brushless motors**, Available : <http://ebldc.com/?p=48> [2014, September 2].
29. Wikipedia, 2014, **PID controller** [Online], Available : http://en.wikipedia.org/wiki/PID_controller [2014, August 15].
30. Bradley, A., 2011, “PID Tuning”, **Thaicontrol’s BLOG** [Online], Available : <http://thaicontrol.wordpress.com/2011/11/27/pid-tuning/> [2014, August 15].
31. Li, P. Y., and Horowitz, R., 1999, “Passive Velocity Field Control of Mechanical Manipulators” **IEEE Trans. On Robotics and Automation**, Vol. 15, No. 4, pp. 751-763.
32. Li, P. Y., and Horowitz, R., 2001, “Passive Velocity Field Control (PVFC): Part I-Geometry and Robustness”, **IEEE Trans. On Robotics and Automation Control**, Vol. 46, No. 4, pp. 1346-1359.
33. Li, P. Y., and Horowitz, R., 2001, “Passive Velocity Field Control (PVFC): Part II-Application to Contour Following”, **IEEE Trans. On Robotics and Automation Control**, Vol. 46, No. 9, pp. 1360-1371.
34. Li, J. and Li, P. Y., 2000, “Passive Velocity Field Control (PVFC) Approach to Robot Force Control and Contour Following”, **Proc. of 2000 JUSFA**, pp. 1-8.

35. Brian F. F. and Petros J. I., 2001, “State Estimation Using a Reduced-Order Kalman Filter”, **J. Atmos. Sci.**, 58, pp. 3666–3680, Available : [http://dx.doi.org/10.1175/1520-0469\(2001\)058<3666:SEUARO>2.0.CO;2](http://dx.doi.org/10.1175/1520-0469(2001)058<3666:SEUARO>2.0.CO;2) [2014, August 15].
36. Paice, A. and Gallestey, E., 2009, **LQR, LQG and H^∞ Controllers** [Online], Available : <http://control.ee.ethz.ch/~apnoco/Lectures2009/02-LQR%20and%20LQG%20Controllers.pdf> [2014, August 15].
37. Active Engineering Co., 2013, **Mechanical Seal** [Online], , Available : <http://www.activeseals.com/blog/mechanical-seals/> [2014, May 17].
38. SeaBotix, 2012, **vLBV-10 SeaLift** [Online], Available : <http://www.seabotix.com/products/vlbv-10.htm> [2014, September 3].
39. Aquaticus projects for geeks, 2006, **Magnetic Coupler** [Online], Available : <http://aquaticus.info/thrusters> [2014, August 21].
40. Johan, J. H., 2001, **Submarine Drive Technology** [Online], Available : <http://www.heiszwolf.com/subs/tech/tech01.html> [2014, March 12].
41. Burcher R. K. and Rydill L. J., 1994, “Submarine Structures”, **Concepts in Submarine Design**, Cambridge University Press, New York , USA, pp. 71-99.
42. กิจไพบูลย์ ชีวพันธุ์ศรี, 2550, การออกแบบแอปพลิเคชันในระบบกราฟิกด้วย LabVIEW, ซีเอ็ดยูเคชั่น, กรุงเทพฯ ฯ, 200 หน้า.
43. National Instruments, 2012, **Introduction to OPC** [Online], Available : <http://www.ni.com/white-paper/7451/en/> [2014, September 4].
44. Kepware Technologies, **LinkMaster OPC Bridge** [Online], Available : <http://www.toolboxopc.com/linkmaster/> [2014, September 4].

45. Ogata, K., 2002, **Modern control engineering**, Fourth Ed., Prentice-Hall, Inc., USA, pp. 681-745.
46. Fossen, T. I., 1994, **Guidance and Control of Ocean Vehicles**, John Wiley&Sons Ltd., USA, ISBN 0-471-94113-1.
47. Alexander, I. K., 2009, “Added masses of ship structures”, **Fluid Mechanics and Its Applications**, Volume 88, Springer, ISBN 978-1-4020-9431-6.
48. Jerome, H. M., 2007, “Strip Theory for Underwater Vehicles in Water of Finite Depth”, **Journal of Engineering Mathematics**, Volume 58, Issue 1-4(2007) pp. 31-55.
49. Newman, J. N., 1997, **Marine Hydrodynamics**, The Massachusetts Institute of Technology Press.
50. Shuxiang, G. and Xichuan, L., 2011, “Development of a Vectored Water-Jet-Based Spherical Underwater Vehicle”, **Autonomous Underwater Vehicles**, Mr. Nuno Cruz (Ed.), InTech, ISBN: 978-953-307-432-0.
51. White, F. M., 1986, **Fluid Mechanics**. 4th ed. McGraw-Hill, New York, USA, pp. 460.