

ระบบควบคุมติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์สี่ใบพัด
โดยใช้ตัวควบคุมพีไอดี

นายณัฐกร ไตรรัตนวานานท์ ค.อ.บ. (วิศวกรรมอิเล็กทรอนิกส์และโทรคมนาคม)

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า
คณะวิศวกรรมศาสตร์
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
ปีการศึกษา 2557

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์

..... ประธานกรรมการสอบวิทยานิพนธ์
(รศ. ดร.พจน์ ตั้งงามจิตต์)

..... กรรมการและอาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์
(รศ. ดร.เบญจมาศ พนมรัตน์รักษ์)

..... กรรมการ
(ผศ. ดร.สุทธยา บุญโต)

..... กรรมการ
(ผศ. ดร.อิทธิเสก นิลกำแหง)

ลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี