

เอกสารอ้างอิง

1. Pedro, C., Rogelio, L. and Alejandro, E. D., 2005, **Modeling and Control Mini-Flying Machines**, Springer, London, pp. 1 – 7.
2. Rogelio, L., 2010, **Unmanned Aerial Vehicles Embedded Control**, ISTE WILEY, London , pp. 1 – 14.
3. Bouaballah, S., Noth, A. and Siegwart, R., 2004, “PID vs LQ Control Techniques Applied to an Indoor Micro Quadrotor”, **International Conference intelligent Robots and Systems**, 28 September – 2 October, Sandal, Japan, pp. 2451 – 2456.
4. Bouaballah, S. and Siegwart, R., 2005, “Backsetpping and Sliding-mode Techniques Applied to an Indoor Micro Quadrotor”, **International Conference on Robotics and Automation**, 18 – 22 April, Barcelona, Spain, pp. 2259 – 2264.
5. Raffo, G.V., Ortega, M.G. and Rubio, F.R., 2010, “An Integral Predictive/Nonlinear H_∞ Control Structure for a Quadrotor Helicopter,” **Automatica**, Vol. 45, No 1, pp. 29 – 39.
6. Zuo, Z., 2010, “Trajectory Tracking Control Design with Command-filtered Compensation for a quadrotor”, **IET Control Theory and Applications**, Vol. 4, No.11, pp. 2343 – 2355.
7. Alexis, K., Nikolakopoulos, G. and Tzes, A., 2012, “Model Predictive Quadrotor Control: Attitude, Altitude and Position Experimental Studies,” **International Journal of IET Control Theory and Applications**, Vol.6, No.12, pp.1812 – 1827
8. Jun, L. and Yuntang, L., 2011, “Dynamic Analysis and PID Control for a Quadrotor”, **International Conference on Mechatronics and Automation**, 7 – 10 August, Beijing, China, pp.573 – 578.

9. Bouaballah, S., Murrieri, P. and Siegwart, R., 2004, “Design and Control of an Indoor Micro Quadrotor”, **International Conference on Robotics and Automation**, 26 April - 1 May, pp. 4393 - 4398
10. Lim, H., Park, J., Lee, D. and Kim, H.J., 2012, “Build Your Own Quadrotor: Open-Source Projects on Unmanned Aerial Vehicles,” **International Journal of IEEE Robotics & Automation Magazine**, Vol.19, No.3, pp.33 – 45
11. Panomruttanarug, B., Higuchi, K. and Mora-Camino, F., 2013, “Attitude Control of a Quadrotor Aircraft Using LQR State Feedback Controller with Full Order State Observer,” **International Conference on Instrumentation, Control and Information Technology**, Nagoya, Japan , pp.2041 - 2046
12. Das, A., Lewis, F. and Subbarao, K., 2009, “Backstepping Approach for Controlling a Quadrotor Using Lagrange form Dynamics,” **International Journal of Intelligent and Robotic Systems**, Vol. 56, No.1, pp.121 - 151.
13. Xiong, J. and Zheng, E., 2014, “Position and Attitude Tracking Control for a Quadrotor UAV,” **ISA Transactions**, Vol.53, No 3, pp. 725 – 731.
14. Aykelinchayev, F., 2010, **AeroQuad Your Friendly Neighborhood Quadcopter Platform** [Online], Available : <https://code.google.com/p/aeroquad/> [2014, July 28].
15. ณีภูงกา หอมทรัพย์, ชนากร ษ์องเดช, วชิระ จงบุรี และดิระภัทร จริยะนรวิชัย, 2553, รายงานการวิจัยโครงการวิจัยเรื่องการออกแบบพัฒนาต้นแบบเฮลิคอปเตอร์แบบแกนร่วมไร้คนขับสำหรับการกิจตรวจการณ์, สำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ , กรุงเทพฯ, หน้า 1 – 12.
16. จักรกฤษ ถิตย์วิลาส และฐิตินันท์ บัวขาว, 2554, ยานพาหนะสองล้อควบคุมการทรงตัวอัตโนมัติ, โครงการงานปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมระบบควบคุมและเครื่องมือวัด คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, หน้า 6 – 7.

17. วิทวัส สุเสวานานนท์, 2554, **หุ่นยนต์ทรงตัวอัตโนมัติโดยใช้การควบคุมแบบฟัซซี่ลอจิก**, โครงการงานปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมระบบควบคุมและเครื่องมือวัด คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, หน้า 5 – 10.
18. สุวัฒน์ กุลชนปรีดา, 2552, **วิศวกรรมการควบคุมอัตโนมัติ**, สำนักพิมพ์ ส.ส.ท., กรุงเทพฯ, หน้า 1 – 34.
19. Gopal, M., 2008, **Digital Control and State Variable Methods Conventional and Intelligent Control Systems**, 3rd ed., Tata McGraw Hill Education, India, pp. 251 – 488.
20. วโรดม ตูจินดา, 2550, **การวิเคราะห์และออกแบบระบบควบคุมทางวิศวกรรม**, สำนักพิมพ์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, กรุงเทพฯ, หน้า 1-52.
21. Shane, C., 2007, The Balance Filter [Online], Available : <http://burt.googlecode.com/svn-history/r121/trunk/Hardware/Sensors/filter.pdf> [2014, July 28].
22. Panomruttanarug, B. and Higuchi, K., 2010, “Fuzzy Logic Based Autonomous Parallel Parking System with Kalman Filtering,” **SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration**, Vol. 3, No. 4, pp. 266-271.
23. Steven, W.S., 1998, **The Scientist and Engineer’s Guide to Digital Signal Processing** [Online], Available : <http://www.dspguide.com> [2014, July 28].
24. Bodan, M.W. and David I.J., 2011, **the Industrial Electronic Handbook Intelligent Systems**, CRC Press, USA, pp. 271 – 288.
25. Idris, E.P., 2011, **Modeling and Control Simulation for Autonomous Quadrotor**, LAP LAMBERT, Academic Publishing, USA, pp. 1 – 23.
26. Kristian, L., 2012, **a Practical Approach to Kalman Filter and How to Implement It** [Online], Available : <http://www.tkjelectronics.com/> [2014, July 28].