เอกสารอ้างอิง

1. ประวิทย์ พงษ์อนันต์, 2551, **เรียนรู้เรื่อง Helicopters**, เจ.เอส.การพิมพ์, หน้า 60.

2. เอกลักษณ์ ศุภมณี, 2551, **การควบคุมการเอียงตัวของเฮลิคอปเตอร์ขนาดเล็กโดยอัตโนมัติ**, วิทยานิพนธ์ปริญญาวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิทยาการหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนาม มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, หน้า 64- 65.

3. สุรชัย เหมหิรัญ, 2553, **การควบคุมทิศทางอัตโนมัติของเฮลิคอปเตอร์ขณะมีลมปะทะ**, วิทยานิพนธ์ปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, หน้า 1-30.

4. สุคนธ์ พันธุเณร และมนูกิจ พานิชกุล, 2548, "การควบคุมมุม Roll, Pitch และ Heading ของหุ่นยนต์บิน", **วารสารสมาคมวิทยาการหุ่นยนต์ไทย.**, ปีที่ 3, ฉบับที่1, หน้า 41-52.

5. Alfred Gessow and Garry C. Myers Jr., 1952, **Aerodynamics of the Helicopter**, Aeronautics and Astronautics, New York University, pp. 21-50

6. Gareth D. Padfield, 2007, **Helicopter Flight Dynamics**, 2nd ed., American Institute of Aeronautics and Astronautics, Washington DC, pp. 25-33

7. วิบูลย์ แสงวีระพันธุ์ศิริ, 2538, **การควบคุมระบบพลศาสตร์**, สำนักพิมพ์จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, หน้า 137- 190.

8. B. Kadmiry, P. Bergsten and D. Driankov, 2001, Autonomous Helicopter Control Using Fuzzy Gain Scheduling, **Proceedings of the 2001 IEEE International Conference on Robotics & Automation**, Seoul Korea, pp. 2980-2985.

9. Edgar N. Sanchez, Hector M. Becerra and Carlos M. Velez, 2005, Combining fuzzy and PID control for an unmanned helicopter, **Annual Meeting of the North American Fuzzy Information Processing Society**, pp. 235-240.

10. Morteza M., Ali M., 2008, Design of an anti-overshoot Mamdani-type fuzzy-adaptive controller for yaw angle control of a model helicopter, **International Journal of Intelligent Systems Technologies and Applications**, pp. 386-398.

11. Yi Chao, Wu Jiande and Wang Xiaodong, 2008, Roll and yaw control of unmanned helicopter based on adaptive neural networks, **IEEE Xplore-Control Conference**, pp. 374-378

12. A. Barrientos, I. Aguirre, J. Del-Cerro, P. Portero, 2001, LQG vs PID for attitude control of a for unmanned aerial vehicle in hover, **International Conference on Advanced Robotics ICAR**, pp. 599-604.