

การขับเคลื่อนมอเตอร์เหนี่ยวนำแบบไร้เซนเซอร์วัดความเร็ว
โดยใช้ตัวสังเกตเต็มอันดับแบบปรับตัว

นายอภิราช รัตนอุดมพิสุทธิ์ วศ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า)

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า
คณะวิศวกรรมศาสตร์
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
พ.ศ. 2555

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์

..... ประธานกรรมการสอบวิทยานิพนธ์
(ผศ. ดร.เจนศักดิ์ เอกบุรณะวัฒน์)

..... กรรมการและอาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์
(ดร.สาคร โพธิ์งาม)

..... กรรมการ
(ผศ. ดร.มงคล กงศ์หิรัญ)

ลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี