

## ประมวลศัพท์และคำย่อ

Actuator	=	ตัวขับเคลื่อนโครงสร้างหุ่นยนต์ให้เคลื่อนที่
CCW	=	ทวนเข็มนาฬิกา (Counter ClockWise)
Coupler Curves	=	เส้น Curve แสดงระยะกวาดของปลาย End Effector
DKS	=	สถานะการเกิด Singularity แบบใกล้ Origin (Direct Kinematic Singularity)
DOF	=	ระดับความเป็นอิสระของกลไก (Degree of Freedom)
Dexter Area	=	ระยะเคลื่อนที่ที่หุ่นยนต์มี DOF ครบถ้วนตามสมรรถนะของหุ่นยนต์
EEF	=	อุปกรณ์ที่ยึดติดตายตัวหรือสามารถถอดเปลี่ยนได้ (End Effector)
FEA	=	การหาผลลัพท์โดยประมาณของสมการอนุพันธ์ (Finite Element Analysis)
Inverse Jacobian	=	Matrix แปลง Error แนวแกน สู่ค่า Error แนวมุมเพื่อนำไปชดเชย
Inverse Kinematic	=	จลนศาสตร์ผกผัน การหามุมต้นกำลังที่ทำให้ปลายแขนหุ่นยนต์เข้าสู่เป้าหมาย
Forward Kinematic	=	จลนศาสตร์ไปข้างหน้า เป็นการหาดำแหน่งปลายแขนหุ่นยนต์ จากค่ามุมต้นกำลัง
Linkage	=	ก้านโยก
mm.	=	มิลลิเมตร (milimetre)
PKM	=	กลไกคู่ขนาน (Parallel Kinematic Manipulator)
Pose	=	ท่าทางตำแหน่งของหุ่นยนต์
Repeatability	=	ความสามารถในการทำซ้ำ เคลื่อนไหวปลายแขนหุ่นยนต์เข้าสู่จุดเดิม
RR/RRR	=	ข้อเป็นแบบ Revolute 5 ตัว โดยตัวขับเคลื่อนเป็นแบบ Revolute 2 ตัว
Working Space	=	ระยะเคลื่อนที่ที่หุ่นยนต์ที่เข้าถึงได้
Serial Robot	=	แขนกลแบบกลไกอนุกรม
Parallel Robot	=	แขนกลแบบกลไกขนาน