



แบบสรุปผู้บริหาร

เรืออัตโนมัติที่เคลื่อนที่ตามจุดพิกัดที่กำหนด เพื่อใช้วิเคราะห์คุณภาพน้ำ

Autonomous way-point tracking surface vehicle for water quality analysis

โดย

ดร. ปรัชญา เปรมปราณีรัชต์

หน่วยงาน: ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์

มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี

ถนนรังสิต-นครนายก ต.คลองหก อ.ธัญบุรี จ.ปทุมธานี 12110



ได้รับทุนอุดหนุนการวิจัยจากสำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ
ประจำปีงบประมาณ พ.ศ. 2554