

วิทยานิพนธ์

เรื่อง

การหาแบบจำลองของระบบแขนหุ่นยนต์โดยใช้

Adaptive Neuro-Fuzzy Models

System Identification of Robot Arms

Using Adaptive Neuro-Fuzzy Models

โดย

นายณัฐวุฒิ ชินชนะ

เสนอ

บัณฑิตวิทยาลัย มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

เพื่อความสมบูรณ์แห่งปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต (วิศวกรรมไฟฟ้า)

พ.ศ. 2549

ISBN 974-16-1715-1