

ภาคผนวก ก

ผลงานวิจัยที่ได้ส่งเข้าร่วมการประชุมวิชาการ 3rd TSME International Conference on Mechanical Engineering (TSME-ICoME 2012) ในวันที่ 24-27 ตุลาคม 2555 ณ โรงแรม ดุสิต ไอส์แลนด์ รีสอร์ท จังหวัดเชียงราย และ ได้รับการตอบรับบทความนี้เป็นที่เรียบร้อยแล้ว


[Pages](#) [Maps](#) [Play](#) [YouTube](#) [News](#) [Gmail](#) [Documents](#) [Calendar](#) [More ▾](#)

[Click here to enable desktop notifications for Gmail.](#) [Learn more](#) [Hide](#)

[←](#) [★](#) [!](#) [🗑](#) [📁 ▾](#) [🏷 ▾](#) [More ▾](#)

[Miniature Attitude Sensor - www.VectorNav.com](#) - MEMS IMU / Onboard Kalman Filter High Performance / Fully Calibrated

abstract DRC1028 was accepted Inbox ✕

 **income2012@kmutt.ac.th**

to me ▾


May 7 ☆

Dear Mr. Surasak Timpitak

By the reviewing of technical committee, the abstract DRC1028 Remotely Operated Vehicle with Depth Control was accepted to submit the full paper.

Thank you for your interesting in TSME-ICoME 2012.

Best regards,
Organizing Committee
Department of Mechanical Engineering, KMUTT



Click here to [Reply](#) or [Forward](#)