

การออกแบบตัวควบคุมคงทนสำหรับพลานต์ที่มีความไม่แน่นอน

ROBUST CONTROLLER DESIGN FOR UNCERTAINLY PLANT

เรืองยศ เกตุรักษา

RUANGYOS KETERUKSA

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมการวัดคุม

บัณฑิตวิทยาลัย

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ.2549

ISBN 974-15-2738-1

ROBUST CONTROLLER DESIGN FOR UNCERTAINLY PLANT

RUANGYOS KETERUKSA

**A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT
OF THE REQUIREMENTS FOR THE DEGREE OF
MASTER OF ENGINEERING IN INSTRUMENTATION ENGINEERING
SCHOOL OF GRADUATE STUDIES
KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKABANG**

2006

ISBN 974-15-2738-1

COPYRIGHT 2006

SCHOOL OF GRADUATE STUDIES

KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKABANG