

พิมพ์ต้นฉบับบทคัดย่อวิทยานิพนธ์ภายในกรอบสี่เหลี่ยมนี้เพียงแผ่นเดียว

ทรงพันธ์ ทองศรี : การควบคุมแขนกลข้อต่อเดียวแบบอ่อนตัวด้วยตรรกศาสตร์ฟัซซี
(FUZZY LOGIC CONTROL OF ONE LINK FLEXIBLE ROBOT ARMS)

อ. ที่ปรึกษา : อ. ดร. วัชรพงษ์ ไชวิฑูรกิจ, 85 หน้า. ISBN 974-635-268-7

วิทยานิพนธ์นี้นำเสนอวิธีการควบคุมแขนกลข้อต่อเดียวแบบอ่อนตัวด้วยตัวควบคุมแบบฟัซซี
ตัวควบคุมประกอบด้วย 2 ส่วนคือ ส่วนควบคุมตำแหน่งของมอเตอร์กระแสตรง ซึ่งใช้ตัวควบคุมแบบ
ตัวชดเชยแบบล้าหน้า และส่วนควบคุมการแกว่งของแขนกลแบบอ่อนตัว ซึ่งใช้ตัวควบคุมแบบฟัซซี

จากผลการจำลองแบบด้วยคอมพิวเตอร์ และการควบคุมแขนกลในเวลาจริง พบว่าตัวควบคุม
สามารถควบคุมตำแหน่งของมอเตอร์กระแสตรงได้อย่างแม่นยำ และลดการแกว่งของแขนกลได้อย่างเป็นที่
น่าพอใจ

ภาควิชา วิศวกรรมไฟฟ้า
สาขาวิชา ระบบควบคุม
ปีการศึกษา 2534

ลายมือชื่อนิสิต ทรงพันธ์ ทองศรี
ลายมือชื่ออาจารย์ที่ปรึกษา วัชรพงษ์ ไชวิฑูรกิจ
ลายมือชื่ออาจารย์ที่ปรึกษา