สารบัญตาราง

ตารางที่ หน้าที่

3-1 ส่วนประกอบของรถขนส่งและลำเลียงอัตโนมัติ 36

4-1 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.1 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 1 เมตร 56

4-2 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.1 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 2 เมตร 57

4-3 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.1 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 3 เมตร 58

4-4 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.3 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 1 เมตร 59

4-5 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.3 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 2 เมตร 60

4-6 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.3 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 3 เมตร 61

4-7 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.5 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 1 เมตร 62

4-8 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.5 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 2 เมตร 63

4-9 ผลการทดลองหาค่าความคลาดเคลื่อนรถขนส่ง เมื่อตั้งความเร็ว 0.5 เมตรต่อวินาที ที่ระยะทาง 3 เมตร 64

4-10 ค่าความผิดพลาดเฉลี่ย(Average Error)ที่ระยะทาง 1 เมตร 65

4-11 ค่าความผิดพลาดเฉลี่ย(Average Error)ที่ระยะทาง 2 เมตร 66

4-12 ค่าความผิดพลาดเฉลี่ย(Average Error)ที่ระยะทาง 3 เมตร 67

ง-1 คุณสมบัติ (Specification) 92

จ-1 Orderable Product References 101

จ-2 ตำแหน่งการเชื่อมต่อ 105

จ-3 ตารางแสดงข้อจำกัดของบอร์ด 107

จ-4 ข้อมูลทางไฟฟ้าของบอร์ด 108

จ-5 คุณสมบัติสัญญาณคำสั่ง และ เซ็นเซอร์ 109

จ-6 คุณสมบัติการควบคุม และ เวลา 109

สารบัญตาราง(ต่อ)

ตารางที่	หน้า
จ-7 สคริป	110
จ-8 คุณสมบัติของเทอร์มินอล	110
จ-9 คุณสมบัติทางกล	110
จ-10 รายละเอียดในการเชื่อมต่อเพื่อไปใช้งาน	113