

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้าที่
2-1 จำแนกระบบควบคุมแบบลูปปิด (Closed Loop Control)	48
4-1 ผลการทดลองการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์เดลต้าและหุ่นยนต์ ABB	98
4-2 ผลการทดลองการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์เดลต้าและหุ่นยนต์ ABB	100
4-3 การเปรียบเทียบระหว่างแรงต้านของหุ่นยนต์เดลต้า (T_{DELTA}) และความลึกของหุ่นยนต์ ABB (Z_{ABB})	105
4-4 การเปรียบเทียบระหว่างแรงต้านของหุ่นยนต์เดลต้า (T_{DELTA}) และความลึกของหุ่นยนต์ ABB (Z_{ABB})	107
4-5 การเปรียบเทียบระหว่างแรงต้านของหุ่นยนต์เดลต้า (T_{DELTA}) และความลึกของหุ่นยนต์ ABB (Z_{ABB})	110
4-6 การเปรียบเทียบระหว่างแรงต้านของหุ่นยนต์เดลต้า (T_{DELTA}) และความลึกของหุ่นยนต์ ABB (Z_{ABB})	113