

การออกแบบและสร้างหุ่นยนต์เคลื่อนที่ด้วยล้อ แบบ 3 ล้อ
ควบคุมการเคลื่อนที่โดยใช้โค้ดคำสั่ง

(The Design and Build Tricycle Mobile Robot using
Command Code for Motion Control)

นายสงกรานต์ สว่างวัล
นายวีระพงศ์ จันทร์ลั้งษ์

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต
สาขาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
ปีการศึกษา 2558