

การควบคุมระยะไกลด้วยหุ่นยนต์แบบเดลต้า
(Telerobotic Using Delta Robot)

นายยุทธพงศ์ สุขทอง
นายณัฐพงศ์ ผลพุดิ

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
ปีการศึกษา 2556