



การพัฒนาระบบขับเคลื่อนล้อเดียวรักษาสสมดุลแนวตรง
(The Development of Longitudinal Control of a Mono Wheel Balancing)

นายณัฐพฤทธ์ โชติวิบูลย์ลักษณ์

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร
ครุศาสตร์อุตสาหกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล
คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
ปีการศึกษา 2556