

รายงานโครงการหมายเลข ME-2553-RP05



การออกแบบตัวควบคุมแบบพีชชีสำหรับลูกตุ้มผกผัน

นายตรีเทพ ราชภักดี
นายอิศรพงศ์ บงศรีดา
นายโกวิท อรรคบุตร
นายฉันทภพ สุสุข

รายงานนี้เป็นรายงานโครงการนักศึกษาชั้นปีที่ 4 เสนอเป็นส่วนหนึ่ง
ในหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์
มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี

ชื่อเรื่อง การออกแบบตัวควบคุมแบบพีชซีสำหรับลูกตุ้มผกผัน

โดย นายตรีเทพ ราชศักดิ์
นายอิศรพงศ์ บงศรีดา
นายโกวิท อรรคบุตร
นายนันทภพ สู้สุข

ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล

อาจารย์ที่ปรึกษา อาจารย์รัฐพงศ์ ปฏิกานัง
อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม อาจารย์นิติกร พรหมดวง

อาจารย์ผู้ร่วมประเมินโครงการ



.....
(อาจารย์รัฐพงศ์ ปฏิกานัง)

อาจารย์ที่ปรึกษา



.....
(อาจารย์นิติกร พรหมดวง)

อาจารย์ที่ปรึกษาร่วม