อภินันทนาการ

สำนักหอสมุด

การออกแบบระบบจำลองการควบคุมการทรงตัวของตุ๊กตาล้มลุก

Design control simulation of equilibrium of doll

นายธนากร ยอดกมล

นายรัฐพงษ์ อภิสิทธิเวช

สำนักหอสมุด มหาวิทยาลัยนเรศวร
วันลงทะเบียน 17 มี.ค. 2551
เลขทะเบียน 1.38572757
เลขเรียกหนังสือ TL
153 ธ
ธ231ก
2549

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

สาขาวิศวกรรมเครื่องกล ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล

คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยนเรศวร

ปีการศึกษา 2549

ใบรับรองโครงงาน

หัวข้อโครงงาน	: การออกแบบระบบจำลองการควบคุมการทรงตัวของตุ๊กตาล้มลุก (Design Simulation Control of Equilibrium of Doll)
ผู้ดำเนินโครงงาน	: นายธนากร ยอดกมล รหัส 46360772
	นายรัฐพงษ์ อภิสิทธิเวช รหัส 46360921
อาจารย์ที่ปรึกษาโครงงาน	: อาจารย์ชูพงศ์ ช่วยเพ็ญ
ภาควิชา	: วิศวกรรมเครื่องกล
ปีการศึกษา	: 2549

คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยนเรศวร อนุมัติให้โครงงานฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล

คณะกรรมการสอบโครงงาน

.....ประธานกรรมการ
(อาจารย์ชูพงศ์ ช่วยเพ็ญ)

.....กรรมการ
(ดร. ปิยะนันท์ เจริญสวรรค์)

.....กรรมการ
(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ขวัญชัย ไกรทอง)