

อภินันทนาการ



สำนักหอสมุด

การออกแบบระบบจำลองการควบคุมการทรงตัวของตุ๊กตาล้มลุก
 Design control simulation of equilibrium of doll

นายชนากร
 นายรัฐพงษ์

ยอดกมล
 อภิสัทธีเวช

สำนักหอสมุด มหาวิทยาลัยนเรศวร
 วันลงทะเบียน 17 ส.ค. 2551
 เลขทะเบียน 1.3859277
 เลขเรียกหนังสือ TL
 1579
 6231ก
 2549

ปริญญานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
 สาขาวิศวกรรมเครื่องกล ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล
 คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยนเรศวร
 ปีการศึกษา 2549



ใบรับรองโครงการ


หัวข้อโครงการ : การออกแบบระบบจำลองการควบคุมการทรงตัวของตุ๊กตาล้มลุก
(Design Simulation Control of Equilibrium of Doll)

ผู้ดำเนินโครงการ : นายธนากร ขอดกมล รหัส 46360772
นายรัฐพงษ์ อภิสิตธิเวช รหัส 46360921

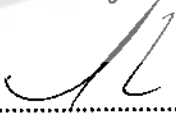
อาจารย์ที่ปรึกษาโครงการ : อาจารย์ชูพงศ์ ช่วยเพ็ญ
ภาควิชา : วิศวกรรมเครื่องกล
ปีการศึกษา : 2549

คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี อนุมัติให้โครงการฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล

คณะกรรมการสอบโครงการ


.....ประธานกรรมการ
(อาจารย์ชูพงศ์ ช่วยเพ็ญ)


.....กรรมการ
(ดร. ปิยะนันท์ เจริญสุวรรณค์)


.....กรรมการ
(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ขวัญชัย ไกรทอง)