

การเพิ่มประสิทธิภาพระบบควบคุมการลำเลียงอิฐมวลเบาโดยใช้เทคนิคสมการ  
แบบถดถอยบนหุ่นยนต์สร้างกำแพงอิฐมวลเบาแบบอัตโนมัติ

จตุภูมิ อ้ายโน

โปรแกรมวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์  
สำนักวิชาคอมพิวเตอร์และเทคโนโลยีสารสนเทศ  
มหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงราย  
ปีการศึกษา 2557

(ลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงราย)