

รายการอ้างอิง

ภาษาอังกฤษ

- Apkarian, J. 1995. **A Comprehensive and Modular Laboratory for Control Systems Design and Implementation.** Quanser Consulting.
- Buckley, J.J. and Hayashi, Y. 1993. Fuzzy input-output controllers are universal approximators. **Fuzzy Sets and Systems.** 58:273-278.
- Cannon, R.H. and Schmitz, Jr. E. 1984. Initial Experiments on the End-Point Control of a Flexible One-Link Robot. **The International Journal of Robotics Research.** 3: 62-75.
- Chapnik, B.V., Hepler, G.R. and Aplevich, J.D. 1991. Modeling Impact on a One-Link Flexible Robotic Arm. **IEEE Transactions on Robotics and Automation.** 7: 479-488.
- Hepler, G.R. and Aplevich, J.D. 1993. Controlling the Impact Response of a One-Link Flexible Robotic Arm. **IEEE Transactions on Robotics and Automation.** 9: 346-351.
- Dubois, D. and Prade, H. 1980. **Fuzzy Sets and Systems: Theory and Applications,** London: Academic Press.
- Feliu, V., Rattan, K.S. and Brown, B. 1990. Adaptive Control of a Single-Link Flexible Manipulator In The Presence of Joint Friction and Load Changes. **IEEE Control Systems Magazine.** 10: 29-33.
- Jamshidi, M. et. al. (des), 1993. **Fuzzy Logic and Control : Software and Hardware Applications.** Prentice Hall. Englewood Cliffs, NJ.
- Jang, J.-S. R. 1995 . **Fuzzy Logic Toolbox For Use with MATLAB,**The Mathworks,Inc.
- Hughes, D., Wen, J.T., Geseler, J. and Chow, J. 1990. Modeling, Identification, and Control of Flexible Structures. **IEEE** : 412-417.
- Lee, C.C. 1990. Fuzzy Logic in Control Systems : Fuzzy Logic Controller Part I/II. **IEEE Transaction on Systems, Man, and Cybernetics.** 20: 404-435.

- Luo, Z.H. 1993. Direct Strain Feedback Control of Flexible Robot Arms: New Theoretical and Experimental Results. **IEEE Transactions on Automatic Control**. 38: 1610-1622.
- , and Sakawa, Y. 1993. Gain Adaptive Direct Strain Feedback Control of Flexible Robot Arms. **Proc. IEEE TENCON'93**, Beijing.
- Moritomo, Y., Inamura, T. and Makita, R. 1990. Analysis and control of a flexible robot arm using experimental modal analysis. **JSME International Journal**. 33:634-640.
- Pedrycz, T.J. 1993. **Fuzzy control and Fuzzy Systems**. 2nd ed. London: Research Studies Press.
- Pota, H.R. 1992. A Prototype Flexible Robot Arm-An Interdisciplinary Undergraduate Project. **IEEE Transactions on Education**. 35: 83-89.
- Qian, W.T. and Ma, C.C. 1992. A new controller design for a flexible one-link manipulator. **IEEE Transactions on Automatic Control**. 37: 132-138.
- Sakawa, Y. and Luo, Z.H. 1989. Modeling and Control of Coupled Bending and Torsional Vibrations of Flexible Beams. **IEEE Transactions on Automatic Control**. 34: 970-977.
- , Matsuno, F. and Fukushima, S. 1985. Modeling and Feedback Control of a Flexible Arm. **Journal of Robotic Systems**. 4: 453-472.
- Sabharwal, D. and Rattan, K.S. 1991. A Proportional-Plus-Derivative Rule-Based Fuzzy Controller. **System Engineering, IEEE International Conference**. 229-233.
- Wang, D. and Cidyasagar M. 1988. Modelling of a 5-Bar-Linkage Manipulator with One Flexible Link. **IEEE International Conference on Robotics and Automation**. 2: 1042-1047.
- _____, and Cidyasagar, M. 1989. Transfer Functions for a Single Flexible Link. **IEEE International Conference on Robotics and Automation**. 1: 21-26.
- Wells, R.L. et. al. 1990. Feedforward and Feedback Control of a Flexible Robotic Arm. **IEEE Control Systems Magazine**. 10: 9-15.
- Yager, R.R., Ovchinnikov, S., Tong, R.M., Nguyen, H.T., eds, 1987. **Fuzzy Sets and Applications** : Selected Papers by L.A. Zadeh, New York : Wiley-Interscience.
- Yang, T.C., Yang, J.C.S. and Kudva, P. 1992. Load-Adaptive Control of a Single-Link Flexible Manipulator. **IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics**. 22: 85-91.

- Yim, W., Zaung, J. and Singh S.N. 1991. Control of a Flexible Robotic Arm Using PD, Feedforward, and Linear Stabilizer. **Advance Robotics, Robots in Unstructured Enviroments, ICAR. Fifth International Conference.** 1 : 156-161.
- Zadeh, L.A. 1965. Fuzzy Sets. **Information and control.** 8: 338-353.
- Zimmermann, H.J. , 1991. **Fuzzy Set Theory and Its Applications.** 2nd ed. Boston:Kluwer.



ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ประวัติผู้เขียน

นายทรงพันธ์ ทองศรี เกิดวันที่ 10 ธันวาคม พ.ศ. 2512 ที่อำเภอสูงเนิน จังหวัดนครราชสีมา จบการศึกษาระดับปริญญาตรี สาขาวิศวกรรมไฟฟ้าสื่อสาร ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยรังสิต เมื่อปี พ.ศ. 2535

พ.ศ. 2536 ได้เข้าศึกษาต่อระดับปริญญาโท สาขาวิศวกรรมระบบควบคุม ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย



ศูนย์วิทยพัชร์พยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย