

การพัฒนาแพลตฟอร์มควบคุมและติดตามการทำงานของหุ่นยนต์ขนส่งอัตโนมัติ (AGV)



เทียบตะวัน คำเลิศ

65130042085

รายงานนี้เป็นส่วนหนึ่งของการปฏิบัติสหกิจศึกษาและการศึกษาเชิงบูรณาการกับการทำงานของ
นักศึกษาชั้นปีที่ 4 ในหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิศวกรรมไฟฟ้า ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์
คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี

Development of a platform for controlling and monitoring the operation of
automated guided vehicle (AGV)



Thiabtanwan Khamloed

65130042085

This report is submitted as part of the Cooperative and Work-Integrated Education
(CWIE) program for fourth-year students
in the Bachelor of Engineering Program in Electrical Engineering
Department of Electrical and Electronics Engineering
Faculty of Engineering Ubon Ratchathani University

ชื่อปริญญานิพนธ์ การพัฒนาแพลตฟอร์มควบคุมและติดตามการทำงานของหุ่นยนต์ขนส่งอัตโนมัติ (AGV)

โดย นายเทียบตะวัน คำเลิศ
ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์
อาจารย์ที่ปรึกษาโครงงาน ผศ.ดร.ธรรมรส รักธรรม

อาจารย์ผู้ร่วมประเมินโครงงาน


.....
(ผศ.ดร.ธรรมรส รักธรรม)
อาจารย์ที่ปรึกษาโครงงาน


.....
(ผศ.ดร.ประสิทธิ์ นครราช)
กรรมการผู้ร่วมประเมินโครงงาน


.....
(ดร.กัณตณ แก้วทิพย์)
กรรมการผู้ร่วมประเมินโครงงาน


.....
(ดร.อาทิตย์ ฤทธิผลลง)
กรรมการผู้ร่วมประเมินโครงงาน

Thesis Title: Development of a platform for controlling and monitoring the operation of automated guided vehicle (AGV)

By Mr. Thiabtawan Khamloed

Department of Electrical and Electronic Engineering

Project Advisor : Assistant Professor Dr. Thummaros Rugthum

Project Committee


.....
(Assistant Professor Dr. Thummaros Rugthum)
Project Advisor
.....
(Assistant Professor Dr. Prasit Nakonrat)
Committee
.....
(Dr. Kantapon Kaewtip)
Committee
.....

(Dr. Artit Rittiplang)

Committee