

ผลงานวิจัย

ระดับผลงาน :	OWNED ELITEPRIV8 by https://t.me/fuuueuee
รหัสผลงาน :	610710000042
ชื่อผลงาน :	Design and implementation of PSO based LQR control for inverted pendulum through PLC
ชื่อวารสาร/ ชื่อการประชุม :	IEEE/SICE International Symposium on System Integration, SII 2016; Sapporo; Japan
อาจารย์ที่เข้าร่วม :	Sasithon Chookaew Suppachai Howimanporn Sunphong Thanok
นักศึกษาที่เข้าร่วม :	
วันที่ตีพิมพ์/นำเสนอ :	13/12/2559 - 15/12/2559
ฉบับที่ :	-
เล่มที่ :	-
ค่าน้ำหนัก :	0.40
