

ผลงานวิจัย

ระดับผลงาน :	OWNED ELITEPRIV8 by https://t.me/fuuueuee
รหัสผลงาน :	610717000008
ชื่อผลงาน :	Dynamic compensation and control of a bicycle robot
ที่วารสาร/ ชื่อการประชุม :	2014 International Electrical Engineering Congress, iEECON 2014 Chonburi; Thailand
อาจารย์ที่เข้าร่วม :	Anan Suebsomran
นักศึกษาที่เข้าร่วม :	
วันที่ตีพิมพ์/นำเสนอ :	19/03/2557 - 21/03/2557
ฉบับที่ :	-
เล่มที่ :	-
ค่าน้ำหนัก :	0.40
