

# ผลงานวิจัย

---

ระดับผลงาน : การประชุมวิชาการระดับนานาชาติ  
รหัสผลงาน : 620628000002  
ชื่อผลงาน : Robust Flatness-based Control with State Observer-Based Parameter Estimation for PMSM Drive  
ชื่อวารสาร/  
ชื่อการประชุม : 2018 IEEE International Conference on Electrical Systems for Aircraft, Railway, Ship Propulsion and Road Vehicles and International Transportation Electrification Conference, ESARS-ITEC 2018; Nottingham; United Kingdom;  
อาจารย์ที่เข้าร่วม : Phatiphat Thounthong  
นักศึกษาที่เข้าร่วม :  
วันที่ตีพิมพ์/นำเสนอ : 07/11/2561 - 09/11/2561  
ฉบับที่ : -  
เล่มที่ : -  
ค่าน้ำหนัก : 0.40

---