

บรรณานุกรม

- (1) กลยุทษ์ ชัยล้อม, จักรกริช ชัยเทวรักษ์ และชูพงศ์ ช่วยเพ็ญ การควบคุมหุ่นยนต์อุตสาหกรรมด้วยไมโครคอมพิวเตอร์, ปริญญาโทวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต, ภาควิชาเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, 2538.
- (2) วรพงศ์ ทองตากร และ วิศิษยา สีทอง การจำลองคณิตศาสตร์การเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ด้วยไมโครคอมพิวเตอร์, ปริญญาโทวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต, ภาควิชาอุตสาหกรรม คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยนเรศวร, 2541.
- (3) สัจจะ จรัสรุ่งรวิวรร และ จักรพงษ์ สุขประโยชน์ เริ่มต้นอย่างมืออาชีพด้วย Delphi 5 ฉบับสมบูรณ์ พิมพ์ครั้งที่ 1. นนทบุรี : อินโฟเพรส, 2543
- (4) ปิยะบุตร สุทธิคารา Discreet 3ds Max4 พิมพ์ครั้งที่ 3. นนทบุรี : อินโฟเพรส, 2544
- (5) John J. Craig. *Introductoin to Robotics*. USA:Addison-Wesley,1986.
- (6) Richard M. Murray. *A Mathematical Introduction to Robotic Manipulation*. USA :CRC Press Inc, 1994.
- (7) Mikell P. Groover, Mitchel Weiss, Roger N. Nagel and Nicholas G. Odray.
- (8) F.L. LEWIS, C.T.ABDALLAH and D.M. DAWSON.*Control of Robot Manipulators*. USA : Macmillan, 1993.
- (9) Lorenzo Sciavicco and Bruno Siciliano. *Modeling and control of robot manipulators*. Singapore : McGraw-Hill, 1996.
- (10) Richard P. Paul. *Robot Manipulators : Mathematics, Programing and Control*. 6th ed. USA : The Massachusetts Institute of Technology, 1984
- (11) Gregory Z. Grudic nad Peter D. Lawrence ,“ Iterative Inverse Kinematics with Manipulator Configuration Control.” ,IEEE Trans. Robotics and Automaiton vol.9, no.4 , August 1993
- (12) Shigeo Hirose and Shugen Ma , “ Redundancy Decomposition Control for Multi-joint Manipulator.” *Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation* , pp.119-124