

รายการอ้างอิง

1. Skogestad, S. and Postlethwaite, L. Multivariable Feedback Control Analysis and Design. England: John Wiley & Sons, 1996.
2. Green, M. and Limebeer, D. J. Linear Robust Control. London: Prentice Hall, 1996.
3. ภาณุ ชัยชนะวงศ์. การออกแบบตัวควบคุมแบบคงทนสำหรับแขนกลแบบอ่อนตัวข้อต่อเดียว. โครงการงานวิศวกรรมไฟฟ้าภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าจุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2541.
4. Colaneri, P.; Geromel, J. C. and Locatelli, A. Control Theory and Design. California: Academic Press, Inc., 1997.
5. Balas, G. J.; Doyle, J. C.; Glover, K.; Packard, A. and Smith, R. μ -Analysis and Synthesis Toolbox for Use with MATLAB. The Math Works Inc., 1993.
6. Chiang, R. Y. and Safonov, M. G. Robust Control Toolbox for Use with MATLAB. The Math Works Inc., 1993.
7. Doyle, J. Analysis of Feedback Systems with Structured. IEE Proc. 129-D (November 1982): 242–251.
8. Doyle, J. C.; Wall, J. E. and Stein, G. Performance and Robustness Analysis for Structured Uncertainty. Proc. IEEE Conf. on Decision and Control (1985): 260–265.
9. Chapellat, H.; Dahleh, M. and Bhattacharyya, S. P. Robust Stability Under Structured and Unstructured Perturbations. IEEE Trans. Aut. Control AC-35 (October 1990): 1100–1108.
10. Doyle, J. C.; Glover, K.; Khargonekar, P. P. and Francis, B. A. State-Space Solutions to Standard H_2 and H_∞ Control Problems. IEEE Trans. Aut. Control AC-34 (August 1989): 831–846.
11. Raisch, J.; Lang, L. and Groebel, M. Loop Shaping Controller Design for a Binary Distillation Column. Int. Conf. on Control 2 (1991): 1271–1276.
12. Meghani, A. S. and Latchman, H. A. H_∞ vs. Classical Methods in the Design of Feedback Control Systems. IEEE Proc. Southeast Conf. 1 (January 1992): 59–62.
13. Banavar, R. N. H_∞ Control Synthesis for a Flexible Structure. Proc. IEEE Conf. on Control Application 2 (August 1994): 1305–1309.

รายการอ้างอิง (ต่อ)

14. Choi, C. T.; Kim, J. S. and Peak, K. N. Robust Loop Shaping H_∞ Control of Servo Systems. IEEE Int. Conf. on Systems, Man and Cybernetics 1 (October 1995): 547–552.
15. Oakley, C. M. and Cannon, R. H. Anatomy of an Experimental Two-Link Flexible Manipulator Under End-Point Control. Proc. IEEE Conf. on Decision and Control 2 (December 1990): 507–513.
16. Doyle, J. Guaranteed Margins for LQG Regulators. IEEE Trans. Aut. Control AC-23 (August 1978): 756–757.
17. Arakawa, A.; Fukuda, T. and Hara, F. H_∞ Control of a Flexible Robotic Arm (Effect of Parameter Uncertainties on Stability). IEEE/RSJ Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems 2 (November 1991): 959–964.
18. Matsuno, F. and Kanzawa, T. Robust Control of Coupled Bending and Torsional Vibrations and Contact Force of a Constrained Flexible Arm. Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation 3 (April 1996): 2444–2449.
19. Matsuno, F. Modeling and Robust Cooperative Control of Two One-Link Flexible Arms Considering Bending and Torsional Vibrations. Proc. IEEE Conf. on Decision and Control 4 (December 1998): 3611–3616.
20. Lin, C. K. and Wang, S. D. Robust Self-Tuning Rotated Fuzzy Basis Function Controller for Robot Arms. IEE Proc. Control Theory and Appl. 144 (July 1997): 293–298.
21. Slotine, J.-J. E. and Li, W. Applied Nonlinear Control. USA: Prentice Hall, 1991.
22. Doyle, J. C.; Francis, B. A. and Tannenbaum, A. R. Feedback Control Theory. Singapore: Macmillan Publishing Company, 1992.
23. Goh, C.-H.; Grubel, G. and Hyde, R. A. Robust H_∞ Stabilization of a Large Flexible Structure via Normalized Coprime Factor Plant Description. Proc. IEEE Conf. on Decision and Control 1 (December 1992): 347–351.
24. Glover, K. and McFarlane, D. Robust Stabilization of Normalized Coprime Factor Plant Descriptions with H_∞ -Bounded Uncertainty. IEEE Trans. Aut. Control AC-34 (August 1989): 821–830.

รายการอ้างอิง (ต่อ)

25. Moser, A. N. Designing Controllers for Flexible Structures with H_∞/μ -Synthesis. IEEE Control Sys. Mag. 13 (April 1993): 79–89.
26. Balas, G. J. and Doyle, J. C. Robustness and Performance Trade-Offs in Control Design for Flexible Structures. IEEE Trans. Control Sys. Tech. 2 (December 1994): 352–361.
27. Lundstrom, P.; Skogestad, S. and Wang, Z.-Q. Performance Weight Selection for H-infinity and μ - control methods. Trans. Instrumentation and Measurement Control 13, No. 5,(1991): 241–252.
28. Franchek, M. A. Selecting the Performance Weights for the μ and H_∞ Synthesis Methods for SISO Regulating Systems. ASME J. Dynamic Systems, Measurement and Control 118 (March 1996): 126–131.
29. Rotstein, H. and Sideris, A. H_∞ Optimization with Time-Domain Constrains. IEEE Trans. Aut. Control AC-39 (April 1994): 762–779.
30. ลัดดาวัลย์ แซ่ไคว้ และ เดวิด บรรเจิดพงศ์ชัย. การทำลูปเชปและการควบคุม H_∞ สำหรับแขนกลแบบอ่อนตัว. การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 22 (ธันวาคม 2543): 564–567.
31. ภาณุ ชัยชนะวงศ์ และ เดวิด บรรเจิดพงศ์ชัย. การควบคุมแบบคงทนสำหรับแขนกลแบบอ่อนตัวข้อต่อเดียว: การออกแบบและการทดลอง. การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้าครั้งที่ 22 (ธันวาคม 2543): 568–571.
32. Chaichanavong, P. and Banjerdpongchai, D. A Case Study of Robust Control Experiment on One-link Flexible Robot Arm. Proc. IEEE Conf. on Decision and Control (December 1999): 4319–4324.
33. Safonov, M. G.; Goh, K. C. and Ly, J. H. Control System Synthesis Via Bilinear Matrix Inequalities. Proc. American Control Conf. 1 (June 1994): 45–49.
34. Goh, K. C.; Safonov, M. G. and Papavassilopoulos, G. P. A Global Optimization Approach for the BMI Problem. Proc. IEEE Conf. on Decision and Control(December 1994): 2009–2014.
35. Kuo, B. C. Automatic Control Systems. Prentice Hall, 1995.

รายการอ้างอิง (ต่อ)

36. Dorf, R. C. and Bishop, R. H. Modern Control Systems. Addison Wesley, 1995.
37. Francheek, M. A. and Herman, P. A. Direct Connection Between Time-Domain Performance and Frequency-Domain Characteristics. Int. J. Robust Nonlinear Control 8 (October 1998): 1021–1022.
38. Ge, S. S.; Lee, T. H. and Zhu, G. A New Lumping Method of a Flexible Manipulator. Proc. American Control Conf. 3 (June 1997): 309–313.
39. Bernstein, D. S. On Bridging the Theory/Practice Gap. IEEE Control Sys. Mag. 19 (December 1999): 64–70.

ประวัติผู้เขียน

นางสาวลัดดาวัลย์ แซ่ไคว้ เกิดเมื่อวันพฤหัสบดีที่ 29 กันยายน พ.ศ. 2520 เขตป้อมปราบศัตรูพ่าย กรุงเทพมหานคร เป็นบุตรของนายกิมฮ้อ แซ่ไคว้ และนางสาวคู่ยเอ็ง แซ่ตั้ง สำเร็จการศึกษาปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต จากภาควิชาระบบควบคุมและเครื่องมือวัด คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี ในปีการศึกษา 2540 และศึกษาต่อในหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย สังกัดห้องปฏิบัติการวิจัยระบบควบคุม เมื่อ พ.ศ. 2541 โดยได้รับทุนสนับสนุนจากโครงการศิษย์ก้นกุฏิ ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย และศูนย์เทคโนโลยีอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์แห่งชาติ (NECTEC) ตลอดการศึกษาในระดับปริญญาโท

