รายการอ้างอิง

ภาษาไทย

[1] มนชัย อัศวรุ่งเรืองโชติ. การประยุกต์เครือข่ายนิวรอลในการชดเชยแบบปรับตัวโดยตรงของแขนกล. วิทยานิพนธ์ปริญญามหาบัณฑิต จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2537.

[2] วัชรพันธ์ ประเสริฐสิทธิ์. ระบบควบคุมแบบฟัซซี. วิทยานิพนธ์ปริญญามหาบัณฑิต จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2538.

ภาษาอังกฤษ

[3] Astrom, K.J., and Wittenmark, B. Adaptive control system. Canada: Addison Wesley, 1989.

[4] _____. Computer controlled systems theory and design. New Jersey: Prentice-Hall, 1990.

[5] Ahmed, M.S., and Tasadduq, I.A. Neural network controller for linear plants design approach through linearization. IEE Proc.-Control Theory Appl. 141 (September 1994): 315-322.

[6] Chen, F.C. Backpropagation neural networks for nonlinear self-tuning adaptive control. IEEE Control System Magaznie. 10 (April 1990): 44-48.

[7] Cui, X., and Shin K.G. Direct control and coordination using neural networks. IEE Transaction on Systems Man and Cybernetics. 23 (May/June 1993): 686-697.

[8] Dagli, C.H. Artificial neural networks for intelligent manufacturing: Chapman&Hall, 1994.

[9] Deitel, H.M., and Deitel, P.J. C++ How to program. New Jersey: Prentice_Hall, 1994.

[10] Etxebarria, V. Adaptive control of discrete system using neural networks. IEE Proc-Control Theory Appl. 141 (July 1994): 209-215.

[11] Fausett, L. Fundamentals of neural network architecture,algorithm and application: Prentice-Hall, 1994.

[12] Irwin, G.W., and Lightbody, G. Direct neural model reference adaptive control. IEE Proc-Control Theory Appl. 142 (January 1995): 31-43.

[13] Jin, L., Nikiforuk, P.N., and Gupta, M.M. Adaptive control of discrete time nonlinear systems using neural networks. IEE Proc-Control Theory Appl. 141 (May 1994): 169-176.

[14] _____. Direct Adaptive output tracking control using multilayer neural networks. IEE Proc.-D. 140 (November 1993): 393-398.

[15] Kenue, S.K. Effect of activations function for the backpropagtion neural network SPIE. Proceedings from Intelligent Robots and Conputer Vision X; Neural Biological and 3-D Methods. (November 1991)

[16] Landau, I.D. System Identification and Control Design using P.I.M.+ Software. New Jersey:Prentice Hall, 1990.

[17] Ljung, L. System Identification. New Jersey:Prentice-Hall,1987.

[18] Masters, T. Practical neural network recipes in C++. Sandiago CA.:Acadimic Press., 1993.

[19] Mills, M.P., Zomaya, Y.A. and Tade, O.M. Neuro Adaptive Process Control, A Practical Approach. England:John Wiley&Sun, 1996.

[20] Narendra, K.S., and Parthasarathy, K. Identification and control of dynamic system using neural networks. IEEE Transaction on Neural Network. 1 (March 1990): 4-27.

[21] Nordgren, R.E., and Meckel, P.H. An analytical comparison of neural network and a model based adaptive controller. IEEE Transaction on Neural Network. 4 (July 1993): 685-694.

[22] Ogata, K. Discrete time control systems. New Jersey: Prentice Hall, 1987.

[23] Pich, S.W. Steepest descent algorithms for neural network controller and filters. IEEE Transaction on Neural Network. 5 (March 1994): 198-212.

[24] Process Trainer:PT326, Manual.

[25] Reinhold, V.N. Neural Computing Theory and Practice: Philip D. Wasserman, 1989.

[26] Sastry, P.S., Santharam, G., and Unnikrishman, K.P. Memory neural network for identification and control of dynamic system. IEEE Transaction on Neural Network. 5 (March 1994): 306-319.

[27] Slotine, E.J-J., and Li, W. Applied nonlinear control. New Jersey: Prentice Hall, 1991.

[28] Weerasoriya, S., and Sharkawi, E.L. Identification and control of dc motor using backpropagation neural networks. IEEE Transaction on Energy Conversion. 6 (December 1991): 663-669.

[29] Weerasoriya, S., and EL-Sharkawi, A.M. Laboratory Implementation of Neural Network Trajectory Controller for DC Motor. IEEE Transaction on Energy Conversion. 8 (March 1993): 107-113.

[30] Willis, M.J., Massimo, C.D., Montague, G.A., and Morris, A.J. Artificial neural network in process engineering. IEE Proceeding-D. 3 (May 1991): 256-265.

[31] Yamada, T., and Yabuta, T. Neural network controller using autotuning method for nonlinear functions. IEEE Transaction on Neural Network. 3 (July 1992): 595-602.

[32] Yang, Y.Y., and Linkens, D.A. Adaptive neural network based approach for the control of continuous stirred tank reactor. IEE Proc-Control Theory Appl. 141 (Semtember 1994): 341-349.

[33] Zurada, M.J. Introduction to artificial neural systems. Singapore: Info Access&Distribution, 1992.

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ประวัติผู้เขียน

นาย เรวัชร์ คัยนันทน์ เกิดวันเสาร์ ที่ 10 เมษายน พ.ศ. 2514 ที่อำเภอเมือง จังหวัดนครราชสีมา เป็นบุตรของนายชวลิต และนางเรณู คัยนันทน์ สำเร็จการศึกษาปริญญาวิศวกรรมศาสตร์บัณฑิต ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยขอนแก่น ในปีการศึกษา 2535 และเข้าศึกษาต่อในหลักสูตรวิศวกรรมศาสตร์มหาบัณฑิต ที่คณะวิศวกรรมศาสตร์ ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า สาขาระบบควบคุม จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย เมื่อ พ.ศ. 2536

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย