



Polyfunctional Robots

นายคมชาญ วิเศษนคร
663040419-1

รายงานฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของรายวิชา EN813761 การสัมมนาทางวิศวกรรมคอมพิวเตอร์

สาขาวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ มหาวิทยาลัยขอนแก่น

ภาคเรียนที่ 1 ปีการศึกษา 2568

บทคัดย่อ

Abstract

คำสำคัญ: หุ่นยนต์อเนกประสงค์, หุ่นยนต์โมดูลาร์, การควบคุมแบบลำดับชั้น, เซ็นเซอร์หลายโหมด, แอคชูเอเตอร์ปรับความแข็งได้

Keywords: Polyfunctional Robots, Modular Robotics, Hierarchical Control, Multimodal Sensors, Variable Stiffness Actuators

สารบัญ

1	บทนำ	3
2	การทบทวนวรรณกรรมที่เกี่ยวข้อง	3
3	ระเบียบวิธีวิจัย	3
4	ผลการศึกษาและการวิเคราะห์	3
5	การอภิปรายผล	3
6	สรุปและข้อเสนอแนะ	3
A	ภาคผนวก ก: คำศัพท์เทคนิค	4
B	ภาคผนวก ข: ตารางเปรียบเทียบเทคโนโลยี	4

คำนำ

องค์ประกอบของรายงาน

- 1 บทนำ
 - 2 การทบทวนวรรณกรรมที่เกี่ยวข้อง
 - 3 ระเบียบวิธีวิจัย
 - 4 ผลการศึกษาและการวิเคราะห์
 - 5 การอภิปรายผล
 - 6 สรุปและข้อเสนอแนะ
- A ภาคผนวก ก: คำศัพท์เทคนิค
- B ภาคผนวก ข: ตารางเปรียบเทียบเทคโนโลยี