



# 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	3
B	ภาคผนวก ข: ตารางเปรียบเทียบเทคโนโลยี	3

## คำนำ

## องค์ประกอบของรายงาน

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