**1 ชื่อโครงงาน Drone Three**

**2. ขอบเขตของโครงงาน (เขียนเป็นข้อๆ)**

1. ในการศึกษาการทำงานของโดรนจะศึกษาผ่านการจำลองการทำงาน (simulation)   
2. การเคลื่อนที่ที่จะนำมาศึกษาคือการเคลื่อนที่ขึ้น-ลงของโดรน

3. โดรนที่จะนำมาศึกษาคือ quadrotor (โดรนแบบ 4 ใบพัด)

**3. รายชื่อนักศึกษาภายในกลุ่มและความรับผิดชอบทางเทคนิค**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| รหัสนักศึกษา | ชื่อ-นามสกุล | ความรับผิดชอบทางเทคนิค (เขียนเป็นข้อๆ) |
| 62340500042 | นางสาว ภคภัค ศิลปาภินันท์ | 1. จัดทำ control algorithm ของระบบ |
| 62340500026 | นาย ธนัช ชินบุตรานนท์ | 1. จัดทำ simulation platform |
| 62340500063 | นาย ณัฐสิทธิ์ ไพศาลฤทธิวงศ์ | 1. จัดทำระบบ estimation ของระบบ |

**3. อาจารย์ที่ปรึกษาโครงงาน**  นายธนัชชา ชูพจน์เจริญ

**4. นัดสอบนำเสนอหัวข้อในวันที่**  9 กันยายน 2564

|  |  |
| --- | --- |
| **ลงนามอาจารย์ที่ปรึกษาโครงงาน**  ลงชื่อ..............................................................  ( )  ว/ด/ป ................................................................. | **ลงนามนักศึกษา**  ลงชื่อ..............................................................  ( )  ว/ด/ป ................................................................. |
|  |  |