

ตัวควบคุมความเร็วมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 4 ควอดแดนต์

Four - Quadrants DC Motor Speed Controller

นายทรงวุฒิ

กองแก้ว

โครงการนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์

มหาวิทยาลัยศรีปทุม

ปีการศึกษา 2555

51EE205