

บรรณานุกรม

- [1] ทีมงานสมาร์ทเลิร์นนิ่ง, 2550, "เรียนรู้การสร้างหุ่นยนต์ Step by Step", สำนักพิมพ์สมาร์ทเลิร์นนิ่ง, พิมพ์ครั้งที่ 1, 2550
- [2] กิตติชัย ภูสว่าง, 2007, "Gyroscope คืออะไร", Available: <http://projects.e-cpe.org:3000/wiki/dsd51/gyroscope> [2008, January 15].
- [3] ศุภชัย บุศราทิจ, 2004, สถาปัตยกรรมของ PIC16F877 และ 16F84 [Online], Available: <http://www.ett.co.th/article/pic/pic009.html> [2008, January 15].
- [4] ณรงค์ฤทธิ์ คงสุข, สุทัศน์ สีงาน, เอกลักษณ์ การีซอ. 2551. หุ่นยนต์เดินตามเส้น โดยกล้องเว็บแคม. ปรินูญานินพนธ์บัณฑิต ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี.
- [5] ภาณุฤทธิ์ ยุกตะทัต, การออกแบบเครื่องจักรกล 2, สำนักพิมพ์ซีเอ็ดบุ๊ค, พิมพ์ครั้งที่ 1, 2548
- [6] ศุภชัย บุศราทิจ, 2004, ET-ADX202 [Online], Available: <http://www.ett.co.th/product/230001.html> [2008, January 15].



- [7] Christian Denisart, 2004, "JOE le pendule" [Online], Available: <http://leiwwww.epfl.ch/joe/> [2008, January 9].
- [8] จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2005, ดี.ซี.มอเตอร์ [Online], Available: http://www.sangtawan.org/product_list.asp?cat_id=17&lng=th [2008, January 15].
- [9] sparkfun electronics, 2002, SparkFun electronics[Online], Available: http://www.sparkfun.com/commerce/product_info.php?products_id=698 [2008, January 15]
- [10] วิทยาลัยเทคนิคน่านมอเตอร์ [Online], Available: <http://www.technican.ac.th>. (16 เมษายน 2552)