



การเพิ่มประสิทธิภาพระบบควบคุมการลำเลียงอิฐมวลเบาโดยใช้เทคนิคการ  
ปรับเลือนเวลาแบบพลวัตบนหุ่นยนต์สร้างกำแพงอิฐมวลเบาแบบอัตโนมัติ

จตุภูมิ อ้ายโน

โปรแกรมวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์  
สำนักวิชาคอมพิวเตอร์และเทคโนโลยีสารสนเทศ

มหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงราย

พฤษภาคม 2558

(ลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงราย)

(ลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงราย)

การเพิ่มประสิทธิภาพระบบควบคุมการลำเลียงอิฐมวลเบาโดยใช้เทคนิคการปรับเลือนเวลาแบบ  
พลวัตบนหุ่นยนต์สร้างกำแพงอิฐมวลเบาแบบอัตโนมัติ