

## กิตติกรรมประกาศ

การจัดทำวิจัยเรื่องการเพิ่มประสิทธิภาพระบบควบคุมการลำเลียงอิฐมวลเบาโดยใช้เทคนิคการปรับเลื้อนเวลาแบบพลวัตบนหุ่นยนต์สร้างกำแพงอิฐมวลเบาแบบอัตโนมัติ นี้สามารถสมบูรณ์ได้เนื่องด้วยความกรุณาของบุคคลหลายท่าน ซึ่งคอยให้คำปรึกษาและความช่วยเหลือ รวมไปถึงข้อเสนอแนะที่เป็นประโยชน์แก่งานวิจัยเรื่องนี้ ในการทำงานวิจัยครั้งนี้ทางผู้จัดทำจึงขอแสดงความขอบคุณแก่ อาจารย์กมล บุญล้อม อาจารย์ที่ปรึกษางานวิจัย ผู้ให้คำปรึกษาเกี่ยวกับเรื่องการเพิ่มประสิทธิภาพระบบควบคุมการลำเลียงอิฐมวลเบาโดยใช้เทคนิคการปรับเลื้อนเวลาแบบพลวัตบนหุ่นยนต์สร้างกำแพงอิฐมวลเบาแบบอัตโนมัติ รวมถึงจัดหาอุปกรณ์ที่จำเป็นในการทำวิจัย อาจารย์ อธิคม ศิริ และ อาจารย์ธนาวุฒิ ธนาวิชัย ผู้ให้คำปรึกษาเกี่ยวกับการวางแผนดำเนินงานทดลอง บุพการีอันเป็นที่รัก ที่คอยห่วงใย ให้กำลังใจที่ดีเสมอมา

จตุภูมิ อ้ายโน  
พฤษภาคม 2558