

กิตติกรรมประกาศ

งานวิจัยนี้สำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดีส่วนหนึ่งก็ด้วยความร่วมมือจากภาคอุตสาหกรรมได้แก่บริษัท ชันโยคอมเพรสเซอร์ จำกัด ที่ได้เล็งเห็นความสำคัญในการพัฒนาแขนหุ่นยนต์สำหรับใช้งานจริงในสายการผลิตเปลือกคอมเพรสเซอร์

การวิจัยครั้งนี้งบประมาณส่วนหนึ่งได้รับทุนสนับสนุนการวิจัยจากงบประมาณแผ่นดิน จึงใคร่ขอกราบขอบพระคุณมา ณ ที่นี้ด้วย

ท้ายนี้ คณะผู้วิจัยก็ต้องขอขอบคุณภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล และหน่วยเครื่องมือกลความเที่ยงตรงสูง คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย ที่ได้เอื้อเฟื้อสถานที่ในการทำการวิจัย ตลอดจนเอื้อเฟื้อเครื่องมือ CNC สำหรับการพัฒนาแขนหุ่นยนต์ทั้งหมดในงานวิจัยนี้