กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์เรื่องการศึกษาการออกแบบระบบควบคุมติดตามทิศทางการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์สี่ใบพัด ได้บรรลุวัตถุประสงค์และประสบความสำเร็จด้วยดีนั้น

เนื่องจากอาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ รศ. ดร.เบญจมาศ พนมรัตนรักษ์ ได้ให้คำปรึกษา แนะนำ และสนับสนุนการทำวิทยานิพนธ์เรื่องนี้มาโดยตลอด ซึ่งผู้วิจัยได้รับองค์ความรู้ แนวความคิด และการวิเคราะห์เชิงวิศวกรรมระบบควบคุมอย่างมาก ผู้วิจัยจึงขอกราบขอบพระคุณ รศ. ดร.เบญจมาศ พนมรัตนรักษ์ เป็นอย่างสูง รวมทั้งคณะกรรมการทุกท่านที่ให้คำชี้แนะเพิ่มเติมในวิทยานิพนธ์ฉบับนี้

เนื่องด้วยการทำงานวิจัยยังมีองค์ประกอบอื่นๆ อีกมากมายที่ผู้วิจัยต้องขอความช่วยเหลือจากรุ่นพี่และเพื่อนๆ เจ้าหน้าที่ภายในภาควิชาวิศวกรรมระบบควบคุมและเครื่องมือวัด ซึ่งให้ความช่วยเหลือแก่ผู้วิจัยมาโดยตลอด ผู้วิจัยขอกราบขอบพระคุณมา ณ ที่นี้ด้วย