

การควบคุมและระบุส่วนดำเนินการ โดยใช้โครงข่ายประสาทเทียม

ชิตนทรีย์ ศรีสัตยพันธ์ุ

วิทยานิพนธ์นี้เสนอต่อบัณฑิตวิทยาลัยเพื่อเป็นส่วนหนึ่ง

ของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญา

วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

บัณฑิตวิทยาลัย

มหาวิทยาลัยเชียงใหม่

กันยายน 2543

การควบคุมและระบุส่วนดำเนินการ โดยให้โครงข่ายประสาทเทียม

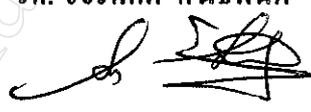
ชิตินทรีย์ ศรีสัตยพันธ์ุ

วิทยานิพนธ์นี้ได้รับการพิจารณาอนุมัติให้นับเป็นส่วนหนึ่งของการศึกษา
ตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

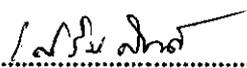
คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์


..... ประธานกรรมการ

รศ. ขจรศักดิ์ คันทพนิต


..... กรรมการ

ผศ. ดร. กิติ ลิขิตนุรักษ์


..... กรรมการ

อ. ดร. เสริมศักดิ์ เอื้อตรงจิตต์

14 กันยายน 2543

กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์นี้สำเร็จลงได้ด้วยความช่วยเหลือจาก รศ. ขจรศักดิ์ คັນธพนิต และอาจารย์ เสริมศักดิ์ เอื้อตรงจิตต์ ผู้ซึ่งให้ความรู้ คำแนะนำ คำปรึกษา และตรวจแก้ไขจนวิทยานิพนธ์เสร็จสมบูรณ์ ผู้เขียนขอกราบขอบพระคุณเป็นอย่างสูงไว้ ณ โอกาสนี้

ขอกราบขอบพระคุณ ครูบาอาจารย์ทุกท่าน ท่านที่ให้การศึกษาระดับมัธยมศึกษา ตั้งแต่ระดับต้น จนถึงระดับมหาวิทยาลัย

ขอกราบขอบพระคุณ ผศ. ดร. กิติ ลิขิตอนุกฤษ และคณาจารย์ทุกท่านในระดับปริญญาตรี ที่ช่วยอบรม และให้พื้นฐานทางการศึกษาในทางวิศวกรรม

ขอกราบขอบพระคุณ ผศ. อัจฉริยะ โสโน ที่กรุณาสั่งสอน และสร้างนิสัยในการทำงานที่ดี

ขอขอบคุณทุกท่านที่กรุณาให้ความอนุเคราะห์ข้อมูลสำหรับการศึกษาวิจัยครั้งนี้ โดยเฉพาะอย่างยิ่ง คุณพ่อ คุณแม่ ที่ได้เป็นกำลังใจในการทำวิทยานิพนธ์ครั้งนี้

ท้ายที่สุดนี้ หากมีสิ่งขาดตกบกพร่องหรือผิดพลาดประการใด ผู้เขียนขออภัยเป็นอย่างสูงในข้อบกพร่องและความผิดพลาดนั้น และผู้เขียนหวังว่าวิทยานิพนธ์นี้คงมีประโยชน์บ้างไม่มากนัก น้อย สำหรับผู้ที่สนใจที่จะศึกษาเกี่ยวกับระบบควบคุม

จิเคนทรีย์ ศรีสัตยพันธุ์