

บทที่ 1

บทนำ

1.1 หลักการ และเหตุผล

การขันส่งสินค้าทางน้ำในปัจจุบัน มีอย่างแพร่หลายในวงการอุตสาหกรรม และในกระบวนการผลิตสินค้า ย่อมต้องใช้เครื่องช่วยในการขันย้ายและลำเลียงสินค้า จากเรือสู่ท่าเรือ หรือจากท่าเรือสู่เรือสินค้า เนื่องจากที่ทราบกันดีว่าสินค้านั้นย่อมมีการขันย้ายในปริมาณครั้งละมาก ๆ และมีน้ำหนักมากพอสมควร ซึ่งถ้าใช้แรงงานคน ก็ย่อมต้องเสียเวลาในการขันย้ายสินค้าเป็นเวลานาน เครื่องจักรจึงเป็นทางเลือกที่ดีสำหรับใช้เป็นเครื่องมือในการขันย้ายสินค้า

แต่ถึงอย่างไรก็ตามแม้ว่า จะมีเครื่องจักรในการขันย้ายสินค้า ก็ไม่ได้มายความว่า กระบวนการขันย้ายสินค้า หรือการทำงานของเครื่องนั้นดีที่สุด และไม่มีปัญหาในด้านต่างในขบวนการทำงานของเครื่อง เนื่องจากหลักการทำงานของเครื่องแต่ละตัวนั้น ย่อมมีข้อจำกัด ในการทำงานคือ เครื่องแต่ละตัวจะไม่สามารถทำงานข้างกันได้ ต้องทำงานให้เสร็จตามลำดับของเครื่องแต่ละตัว ด้วยเหตุนี้ในกระบวนการขันย้ายสินค้าของเครื่องแต่ละตัวใช้เวลาไม่เท่ากัน เครื่องที่ทำงานเสร็จแล้ว แต่ไม่สามารถข้ามไปทำงานขั้นต่อไปได้ เพราะเครื่องลำดับต่อไป ยังทำงานไม่เสร็จ ซึ่งเครื่องจะเสียเวลารอการทำงานขั้นต่อไป จึงทำให้เกิดปัญหาคอขวด (Bottleneck) ขึ้นในระบบการทำงานของเครื่องจักร

จากปัญหานี้เราจึงเป็นอย่างยิ่ง ที่จะมีการจัดลำดับการทำงานของเครื่อง เพื่อให้เครื่องทำงานได้อย่างต่อเนื่อง โดยใช้หลักการของ Simulated Annealing เพื่อช่วยลดปัญหาคอขวดในระบบการทำงาน ทำให้การทำงานดำเนินการเสร็จสิ้นได้รวดเร็วขึ้น

1.2 วัตถุประสงค์ของโครงงาน

- 1.2.1 เพื่อศึกษาวิธีการอุปกรณ์จำลอง และวิธีการนำมาใช้งาน
- 1.2.2 เพื่อศึกษาและปรับปรุงการทำงานของเครื่อง กรณีที่มีข้อจำกัดเรื่องการเคลื่อนที่
- 1.2.3 เพื่อศึกษาและสร้างโปรแกรมในการประมวลผลการทำงานของเครื่อง

1.3 เกณฑ์วัดผลงาน (Output)

โปรแกรมประมวลผลการทำงานของเครื่อง โดยวิธีการอุปกรณ์จำลอง พร้อมทั้งคู่มือการใช้งานโปรแกรม

1.4 เกณฑ์ชี้วัดผลสำเร็จ (Outcome)

โปรแกรมสามารถประเมินผลการทำงานของเครื่องเพื่อเปรียบเทียบกับโปรแกรม LINGO ได้

1.5 ขอบเขต

ศึกษากระบวนการข้อความของเครื่องเพื่อนำไปประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหาการจัดลำดับการทำงานของเครื่อง

1.6 สถานที่ในการทำการวิจัย

ภาควิชาวิศวกรรมอุตสาหการ คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยนเรศวร

1.7 ระยะเวลาในการดำเนินการวิจัย

เดือนพฤษจิกายน พ.ศ.2549 ถึง เดือนพฤษภาคม พ.ศ.2551

1.8 ชุดของแม่แบบสำหรับการดำเนินการ (Gantt chart) หุ่น 2 อาทิตย์