

สารบัญ

หน้า

| | |
|-----------------------------------------------------------------|---|
| ใบรับรองโครงการวิจัย | ก |
| บทคัดย่อภาษาไทย | ข |
| บทคัดย่อภาษาอังกฤษ | ง |
| กิตติกรรมประกาศ | จ |
| สารบัญ | ฉ |
| สารบัญตาราง | ฉ |
| สารบัญรูป | ญ |
| บทที่ 1 บทนำ | 1 |
| 1.1 ที่มาและความสำคัญ | 1 |
| 1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ | 2 |
| 1.3 เกณฑ์การวัดผล (Output) | 2 |
| 1.4 เกณฑ์วัดผลสำเร็จ (Outcome) | 2 |
| 1.5 ขอบเขตในการดำเนินงานวิจัย | 3 |
| 1.6 สถานที่ในการดำเนินงานวิจัย | 3 |
| 1.7 ระยะเวลาในการดำเนินงานวิจัย | 3 |
| 1.8 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ | 4 |
| บทที่ 2 ทฤษฎีและเอกสารที่เกี่ยวข้อง | 5 |
| 2.1 ระบบการผลิตแบบยืดหยุ่น (Flexible Manufacturing System: FMS) | 5 |
| 2.2 ความรู้เบื้องต้นเกี่ยวกับรั้นตอนพันธุกรรม | 7 |
| 2.2.1 ของ Lamarck (Lamarck's Theory) | 8 |

สารบัญ (ต่อ)

| | หน้า |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------|
| 2.2.2 ทฤษฎีการคัดเลือกโดยธรรมชาติของดาวิน (Darwin's Theory) | 8 |
| 2.2.3 ทฤษฎีการผ่าเหลา (Theory of Mutation) | 9 |
| 2.3 วิธีการแก้ปัญหาในการหาค่าคำตอบที่ดีที่สุด (Optimization Algorithms) | 9 |
| 2.3.1 วิธีการหาคำตอบที่ดีที่สุดโดยอาศัยหลักการทำงานของคนิดศาสตร์ | 9 |
| 2.3.2 วิธีการหาคำตอบที่ดีที่สุดโดยอาศัยหลักของการประมาณ | 10 |
| 2.4 เจนเนติกอัลกอริทึม(Genetic Algorithms) | 10 |
| ขั้นตอนที่ 1 การสร้างโครโนม (Encoding Chromosome) | 13 |
| ขั้นตอนที่ 2 กระบวนการทางพันธุกรรม (Genetic Operation) | 13 |
| ขั้นตอนที่ 3 การคำนวณค่าที่เหมาะสม (Fitness Computation) | 32 |
| ขั้นตอนที่ 4 การคัดสรร (Selection) | 33 |
| ขั้นตอนที่ 5 การตรวจสอบเงื่อนไขนิยุดการทำงาน (Termination) | 36 |
| 2.5 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง | 36 |
| 2.6 โปรแกรมภาษา TCL/TK | 37 |
| บทที่ 3 วิธีดำเนินการวิจัย | 39 |
| 3.1 ปัญหาในการจัดเรียงเครื่องจักร | 39 |
| 3.1.1 ข้อมูลของชิ้นส่วนการผลิต | 39 |
| 3.1.2 ข้อมูลการวางแผนเครื่องจักร | 42 |
| 3.1.3 ข้อมูลของเครื่องจักร | 44 |
| 3.2 การประยุกต์ใช้ Jenne netik อัลกอริทึมในการแก้ปัญหาการจัดเรียงเครื่องจักร ในระบบการผลิตแบบยืดหยุ่น | 44 |
| 3.2.1 การแสดงรูปแบบของโครโนม | 45 |
| 3.3 พัฒนาโปรแกรมเพื่อนำ GA มาใช้หาลำดับการจัดเรียงเครื่องจักรในระบบ FMS | 45 |

สารบัญ (ต่อ)

หน้า

| | |
|-----------------------------------------------------------|----|
| บทที่ 4 ผลการดำเนินงานวิจัย | 53 |
| บทที่ 5 สรุปผลการดำเนินงานวิจัย | 65 |
| 5.1 สรุปผลการวิจัย | 65 |
| 5.2 ข้อเสนอแนะ | 69 |
| บรรณานุกรม | 69 |
| ภาคผนวก ก | 72 |
| ภาคผนวก ก อักษรย่อ | 72 |
| ภาคผนวก ข ตารางแสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 4 กลุ่มชุดข้อมูล | 75 |
| ประวัติผู้ทำการวิจัย | 96 |

สารบัญตาราง

| ตารางที่ | หน้า |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------|
| 2.1 แสดงรูปแบบของการครอบครองสืบทอด | 16 |
| 2.2 รูปแบบของการกลยุทธ์ | 27 |
| 2.3 แสดงค่าพารามิเตอร์และกระบวนการของ GA ที่เหมาะสมที่สุดสำหรับปัญหา การจัดเรียงเครื่องจักรในระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น | 37 |
| 3.1 แสดงชุดข้อมูล, จำนวนเครื่องจักร และจำนวนผลิตภัณฑ์ที่ใช้ในงานวิจัย | 40 |
| 3.2 แสดงลำดับความต้องการของเครื่องจักรในการผลิตผลิตภัณฑ์แต่ละประเภท | 40 |
| 4.1 หมายเลขที่แสดงถึงวิธีการสลับสายพันธุ์และวิธีการกลยุทธ์ | 61 |
| 5.1 แสดงผลการเปรียบเทียบวิธีการสลับสายพันธุ์และวิธีการกลยุทธ์ในแก้ปัญหา การจัดเรียงเครื่องจักรในระบบการผลิตแบบยึดหยุ่น | 66 |
| 5.2 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหาการจัดเรียงเครื่องจักรในระบบการผลิตแบบ ยึดหยุ่น | 67 |

สารบัญรูป

| รูปที่ | หน้า |
|--------------------------------------------------|------|
| 2.1 รูปแบบของการจัดเรียงเครื่องจักรในระบบ FMS | 6 |
| 2.2 แสดงโครงสร้างการทำงานของ SGA | 12 |
| 2.3 แสดงรูปแบบของโครงโน้มโขมที่มี 8 ยืน | 13 |
| 2.4 แสดงลำดับของการทำกระบวนการ GA แบบอนุกรม | 14 |
| 2.5 แสดงลำดับการทำงานกระบวนการ GA แบบขนาน | 15 |
| 2.6 แสดงการสลับสายพันธุ์ | 16 |
| 2.7 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ One point | 17 |
| 2.8 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Two points แบบที่หนึ่ง | 18 |
| 2.9 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Two points แบบที่สอง | 19 |
| 2.10 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Maximal preservation | 19 |
| 2.11 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Linear order | 20 |
| 2.12 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Enhanced edge | 21 |
| 2.13 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Position based | 21 |
| 2.14 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Edge recombination | 22 |
| 2.15 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Cycling | 23 |
| 2.16 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Partially mapped | 23 |
| 2.17 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Alternating edges | 24 |
| 2.18 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Sub tour chunk | 25 |
| 2.19 แสดงการครอสโซเวอร์แบบ Order | 25 |
| 2.20 แสดงการยกสายพันธุ์ | 26 |

สารบัญรูป (ต่อ)

| รูปที่ | หน้า |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------|
| 2.21 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Center Inverse | 27 |
| 2.22 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Enhanced Two Genes Random Swap | 28 |
| 2.23 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Adjacent Two Genes Change | 28 |
| 2.24 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Arbitrary Two Genes Change | 29 |
| 2.25 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Shift Change | 29 |
| 2.26 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Three Genes Adjacent Swap | 30 |
| 2.27 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Three Genes Random Swap | 30 |
| 2.28 แสดงการมิวเตชั่นแบบ Inversion | 30 |
| 2.29 แสดงวิธีการดำเนินการจัดเก็บครัวโน้มลูกแบบแทนที่ | 31 |
| 2.30 แสดงวิธีการดำเนินการจัดเก็บครัวโน้มลูกแบบขยาย | 32 |
| 2.31 แสดงรูปแบบของวงล้อเสียง tally จากตัวอย่าง | 35 |
| 2.32 แสดงกลไกการทำงานของ Elitist Strategy แบบ Murata et al | 36 |
| 3.1 (a) การจัดเรียงเครื่องจักรแบบแนวเดียว และ (b) การจัดเรียงเครื่องจักรแบบหลายแนว | 42 |
| 3.2 แสดงการเดินทางของเครื่องจักร AGV (1) การเดินทางแนวเดียว กัน (2) การเดินทางจากแควล่างขึ้นแควบน (3) การเดินทางจากแควบนลงแควล่าง | 43 |
| 3.3 แสดงรูปแบบของเครื่องจักรแท่นลังเครื่อง | 44 |
| 3.4 แสดงรูปแบบของครัวโน้มที่มี 6 ยืน | 45 |
| 3.5 แสดงหน้าจอหลักของโปรแกรม GAMPLP | 45 |
| 3.6 แสดงการนำเข้าแฟ้มข้อมูลนำเข้า | 46 |
| 3.7 แสดงหน้าจอหลักของโปรแกรม | 47 |

สารบัญรูป (ต่อ)

| | หน้า |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------|
| 3.8 แสดงส่วนของการกำหนดค่าสำหรับเจนเนติกอัลกอริทึม | 49 |
| 3.9 แสดงวิธีการสลับสายพันธุ์ซึ่งมี 13 วิธี และวิธีการกลยุทธ์ 8 วิธี ที่ใช้ในการรัน | 49 |
| 3.10 แสดงส่วนของการกำหนดค่าสำหรับปัญหาการจัดเรียง | 50 |
| 3.11 แสดงส่วนของปุ่มต่างๆ ทั้ง 3 ปุ่ม | 50 |
| 3.12 แสดงหน้าจอแสดงผล | 52 |
| 4.1 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 10 เครื่องจักร 3 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 1) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการสลับสายพันธุ์ | 54 |
| 4.2 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 10 เครื่องจักร 3 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 1) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการกลยุทธ์ | 55 |
| 4.3 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 20 เครื่องจักร 5 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 2) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการสลับสายพันธุ์ | 55 |
| 4.4 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 20 เครื่องจักร 5 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 2) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการกลยุทธ์ | 56 |
| 4.5 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 15 เครื่องจักร 9 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 3) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการสลับสายพันธุ์ | 56 |
| 4.6 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 15 เครื่องจักร 9 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 3) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการกลยุทธ์ | 57 |
| 4.7 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 30 เครื่องจักร 10 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 4) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการสลับสายพันธุ์ | 57 |
| 4.8 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 30 เครื่องจักร 10 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 4) ที่มีการเปรียบเทียบรูปแบบการกลยุทธ์ | 58 |
| 4.9 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 10 เครื่องจักร 3 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 1) | 59 |

สารบัญรูป (ต่อ)

หน้า

| | |
|-----------------------------------------------------------------------------|----|
| 4.10 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 20 เครื่องจักร 5 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 2) | 59 |
| 4.11 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 15 เครื่องจักร 9 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 3) | 60 |
| 4.12 แสดงผลการทดลองการแก้ปัญหา 30 เครื่องจักร 10 ผลิตภัณฑ์ (ข้อมูลชุดที่ 4) | 60 |

