



รายละเอียดการแก้ไขหลักสูตร (สมอ.08)
 หลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
 สาขาวิชาเทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องกล
 หลักสูตรปรับปรุง พ.ศ. 2565

คณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม
 มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์
 จังหวัดปทุมธานี

รายละเอียดการแก้ไขหลักสูตร (สมอ.08)
หลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องกล
หลักสูตรปรับปรุง พ.ศ. 2565

ชื่อสถาบันอุดมศึกษา : มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี
 คณะ/วิทยาลัย : เทคโนโลยีอุตสาหกรรม

1. รหัสและชื่อหลักสูตร

รหัสหลักสูตร : 25601531100401
 ภาษาไทย : หลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องกล
 ภาษาอังกฤษ : Bachelor of Engineering Program in Mechanical Engineering Technology

2. ชื่อปริญญาและสาขาวิชา

ภาษาไทย ชื่อเต็ม : วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต (เทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องกล)
 ชื่อย่อ : วศ.บ. (เทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องกล)
 ภาษาอังกฤษ ชื่อเต็ม : Bachelor of Engineering (Mechanical Engineering Technology)
 ชื่อย่อ : B.Eng. (Mechanical Engineering Technology)

3. สถานภาพของหลักสูตรและการพิจารณาอนุมัติ/เห็นชอบหลักสูตร

- หลักสูตรปรับปรุง พ.ศ. 2565 ฉบับดังกล่าวนี้ได้รับทราบการให้ความเห็นชอบจากกระทรวงการอุดมศึกษาวิทยาศาสตร์ วิจัย และนวัตกรรม เมื่อวันที่ 8 เดือนพฤษภาคม พ.ศ. 2565
- หลักสูตรปรับปรุง พ.ศ. 2565 เริ่มใช้ตั้งแต่ภาคการศึกษาที่ 1 ปีการศึกษาที่ 2565
- สถานะ การแก้ไขปรับปรุงหลักสูตรเล็กน้อย (สมอ.08)

ปรับปรุงหลักสูตรเล็กน้อย (สมอ.08) พ.ศ.	เริ่มใช้ภาคการศึกษา/ปีการศึกษา	ครั้งที่/ วัน-เดือน-ปี สภาวิชาการเห็นชอบ	ครั้งที่/ วัน-เดือน-ปี สภามหาวิทยาลัยอนุมัติ
2565	1/2565	10/2565 20 ตุลาคม 2565	11/2565 3 พฤศจิกายน 2565
2566	1/2566	8/2566 10 สิงหาคม 2566	13/2566 7 กันยายน 2566
2567	1/2567	6/2567 9 พฤษภาคม 2567	

4. เหตุผลในการปรับปรุงแก้ไข

เนื่องจากอาจารย์เกษียณอายุราชการ จึงขอเปลี่ยนแปลงอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร เพื่อให้การบริหารงานหลักสูตรเป็นไปด้วยความเรียบร้อยและเป็นไปตามประกาศกระทรวงศึกษาธิการ เรื่องเกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับปริญญาตรี พ.ศ. 2558

5. สาระในการปรับปรุงแก้ไข

ขอปรับอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร ดังนี้
จากเดิม ผู้ช่วยศาสตราจารย์สัญญาลักษณ์ กิ่งทอง ขอปรับเป็น อาจารย์ศศิวิมล สุขเกษ

ตารางเปรียบเทียบข้อแตกต่างระหว่างหลักสูตรเดิมกับหลักสูตรฉบับปรับปรุงเล็กน้อย

5.1 การปรับอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร

รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร (เดิม) (สมอ.08) พ.ศ. 2566			รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร (ใหม่) (สมอ.08) พ.ศ. 2567			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
1. รศ.ดร.กฤษฎาภรณ์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	1. รศ.ดร.กฤษฎาภรณ์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	
2. รศ.ดร.วัชร เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน) วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	2. รศ.ดร.วัชร เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน) วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	

รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร (เดิม) (สมอ.08) พ.ศ. 2566			รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร (ใหม่) (สมอ.08) พ.ศ. 2567			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
3. อาจารย์ชัยชโย ชื่อตรง	วศ.ม.(วิศวกรรมยานยนต์) นานาชาติ วศ.บ.(วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2564. มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์, 2558.	3. อาจารย์ชัยชโย ชื่อตรง	วศ.ม.(วิศวกรรมยานยนต์) นานาชาติ วศ.บ.(วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2564. มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์, 2558.	
4. อาจารย์ศักย บุญชูวิทย์	วศ.ม. (วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.บ. (วิศวกรรม เครื่องจักรกลเกษตร)	มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, 2555. มหาวิทยาลัยขอนแก่น, 2546.	4. อาจารย์ศักย บุญชูวิทย์	วศ.ม. (วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.บ. (วิศวกรรม เครื่องจักรกลเกษตร)	มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, 2555. มหาวิทยาลัยขอนแก่น, 2546.	
5. ผศ.สัญญาลักษณ์ กิ่งทอง	วศ.ม. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม) วศ.บ. (เครื่องจักรกลเกษตร)	สถาบันเทคโนโลยีพระจอม เกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2554. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชม งคลธัญบุรี, 2542.	5. อาจารย์ศศิวิมล สุขเกษ	MSc. (Advanced Engineering) B.Eng. (Industrial Engineering) (International Undergraduate Program)	Sheffield Hallam University, Sheffield, United Kingdom, 2555. Kasetsart University, Bangkok, Thailand, 2552.	เกษียณ อายุราชการ

5.2 การปรับอาจารย์ประจำหลักสูตร

รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตร (เดิม) (สมอ.08) พ.ศ. 2566			รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตร (ใหม่) (สมอ.08) พ.ศ. 2567			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
1. รศ.ดร.กฤษฎาภรณ์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	1. รศ.ดร.กฤษฎาภรณ์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	
2. รศ.ดร.วัชร เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน) วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	2. รศ.ดร.วัชร เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน) วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	

รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตร (เดิม) (สมอ.08) พ.ศ. 2566			รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตร (ใหม่) (สมอ.08) พ.ศ. 2567			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
3. อ.ชัยชัย ชื่อตรง	วศ.ม.(วิศวกรรมยานยนต์) นานาชาติ วศ.บ.(วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2564. มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์, 2558.	3. อ.ชัยชัย ชื่อตรง	วศ.ม.(วิศวกรรมยานยนต์) นานาชาติ วศ.บ.(วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2564. มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์, 2558.	
4. อ.ศักย บุญชูวิทย์	วศ.ม. (วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.บ. (วิศวกรรม เครื่องจักรกลเกษตร)	มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, 2555. มหาวิทยาลัยขอนแก่น, 2546.	4. อ.ศักย บุญชูวิทย์	วศ.ม. (วิศวกรรมเครื่องกล) วศ.บ. (วิศวกรรม เครื่องจักรกลเกษตร)	มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, 2555. มหาวิทยาลัยขอนแก่น, 2546.	
5. ผศ.สัญญาลักษณ์ กิ่งทอง	วศ.ม. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม) วศ.บ. (เครื่องจักรกลเกษตร)	สถาบันเทคโนโลยีพระจอม เกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2554. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชม งคลธัญบุรี, 2542.	5. อ.ศศิวิมล สุขเกษ	MSc. (Advanced Engineering) B.Eng. (Industrial Engineering) (International Undergraduate Program)	Sheffield Hallam University, Sheffield, United Kingdom, 2555. Kasetsart University, Bangkok, Thailand, 2552.	เกษียณ อายุราชการ
6. อ.ดร.ริศภาพ ตรีสุวรรณ	ปร.ด. (นวัตกรรมกรเรียนรู้ ทางเทคโนโลยี) ค.ม. (เทคโนโลยี อุตสาหกรรม) วศ.บ. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2559. มหาวิทยาลัยราชภัฏ พระนคร, 2548. มหาวิทยาลัยเกษตร ศาสตร์, 2544.	6. อ.ดร.ริศภาพ ตรีสุวรรณ	ปร.ด. (นวัตกรรมกรเรียนรู้ ทางเทคโนโลยี) ค.ม. (เทคโนโลยี อุตสาหกรรม) วศ.บ. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2559. มหาวิทยาลัยราชภัฏ พระนคร, 2548. มหาวิทยาลัยเกษตร ศาสตร์, 2544.	

6. ไม่กระทบโครงสร้างหลักสูตรภายหลังปรับปรุงแก้ไข เมื่อเปรียบเทียบกับโครงสร้างเดิม และเกณฑ์
เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับปริญญาตรี พ.ศ. 2558 ของกระทรวงศึกษาธิการ

หมวดวิชา	เกณฑ์ กระทรวงศึกษาธิการ พ.ศ. 2558	หลักสูตรปรับปรุง เล็กน้อย (สมอ.08) พ.ศ. 2566	หลักสูตรปรับปรุง เล็กน้อย (สมอ.08) พ.ศ. 2567
1) หมวดวิชาศึกษาทั่วไป ไม่น้อยกว่า	30 หน่วยกิต	30 หน่วยกิต	30 หน่วยกิต
1.1) กลุ่มวิชาภาษาและการสื่อสาร	-	9 หน่วยกิต	9 หน่วยกิต
1.2) กลุ่มวิชามนุษยศาสตร์และสังคมศาสตร์	-	12 หน่วยกิต	12 หน่วยกิต
1.3) กลุ่มวิชาคณิตศาสตร์วิทยาศาสตร์และ เทคโนโลยี	-	9 หน่วยกิต	9 หน่วยกิต
2) หมวดวิชาเฉพาะ ไม่น้อยกว่า	84 หน่วยกิต	106 หน่วยกิต	106 หน่วยกิต
2.1) กลุ่มวิชาเฉพาะพื้นฐาน ไม่น้อยกว่า	-	52 หน่วยกิต	52 หน่วยกิต
2.1.1) กลุ่มวิชาพื้นฐานทางวิทยาศาสตร์ และคณิตศาสตร์	-	21 หน่วยกิต	21 หน่วยกิต
2.1.2) กลุ่มวิชาพื้นฐานทางวิศวกรรม	-	31 หน่วยกิต	31 หน่วยกิต
2.2) กลุ่มวิชาเฉพาะด้าน ไม่น้อยกว่า	-	47 หน่วยกิต	47 หน่วยกิต
2.2.1) กลุ่มวิชาบังคับ	-	32 หน่วยกิต	32 หน่วยกิต
2.2.2) กลุ่มวิชาเลือก	-	15 หน่วยกิต	15 หน่วยกิต
2.3) กลุ่มวิชาปฏิบัติการและฝึก ประสบการณ์วิชาชีพ ไม่น้อยกว่า	-	7 หน่วยกิต	7 หน่วยกิต
3) หมวดวิชาเลือกเสรี ไม่น้อยกว่า	6 หน่วยกิต	6 หน่วยกิต	6 หน่วยกิต
หน่วยกิตรวม ไม่น้อยกว่า	120 หน่วยกิต	142 หน่วยกิต	142 หน่วยกิต

รับรองความถูกต้องของข้อมูล
(ลงชื่อ)

(รองศาสตราจารย์ ดร.สมบัติ คชสิทธิ์)

อธิการบดีมหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี
วันที่ เดือน..... พ.ศ. 2567

มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

ผลงานทางวิชาการของอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร

1. ชื่อ นางสาวศศิวิมล นามสกุล สุขเกษ

1.1 ตำแหน่งทางวิชาการ อาจารย์

1.2 ประวัติการศึกษา

ระดับ	ชื่อปริญญา (สาขาวิชา)	สถาบันการศึกษา	ปีที่จบ
ปริญญาโท	MSc. (Advanced Engineering)	Sheffield Hallam University, Sheffield, United Kingdom	2555
ปริญญาตรี	B.Eng. (Industrial Engineering) (International Undergraduate Program)	Kasetsart University, Bangkok, Thailand	2552

1.3 ผลงานทางวิชาการ

1.3.1 หนังสือ ตำรา งานแปล

ไม่มี

1.3.2 งานวิจัย/บทความวิจัย

สุชาติ อึ้งสุข, ศศิวิมล สุขเกษ และสกวใจ แสงไทย. (2564). การปรับปรุงระบบการทำงานค่าขอดีจัดแจ้งผลิตภัณฑ์เครื่องสำอางอัตโนมัติ กรณีศึกษา บริษัท เอ บี ซี จำกัด. วารสารพัฒนารกิจและอุตสาหกรรม. 1(1), มกราคม – เมษายน 2564: 41-53.

Sukket, S., Maneetham, D., and Laoopugsin, N. (2023). **Development of PID control system for a smart leg splint using sensor technology.** [Paper presentation]. The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand.

Klinklai, S., Maneetham, D., Sukket, S., and Sutyasadi, P. (2023). **Feedback control system for angular position locking fork of forklifts.** [Paper presentation]. The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand.

หมายเหตุ

* งานประชุมวิชาการ “The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)” จัดโดย Institute of Electrical and Electronics Engineers (สมาคมวิชาชีพ)

2.4 ประสบการณ์ในการสอน

5 ปี

2.5 ภาระงานสอน

- 2.5.1 วิชาภาษาอังกฤษเพื่อการสื่อสารในสังคมโลก
- 2.5.2 วิชากลยุทธ์การฟัง-พูดสำหรับผู้เรียนภาษาอังกฤษเป็นภาษาต่างประเทศ
- 2.5.3 วิชาการออกแบบผังโรงงาน
- 2.5.4 วิชาวัสดุวิศวกรรม
- 2.5.5 วิชาการคิดทางวิทยาศาสตร์ และพัฒนานวัตกรรม
- 2.5.6 วิชาภาษาอังกฤษในงานอุตสาหกรรม

**แบบฟอร์มผลงานอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร
หลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาเทคโนโลยีวิศวกรรมเครื่องกล
มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์
จำนวน 1 คน**

ลำดับที่	ชื่อ-สกุล	ตำแหน่งปัจจุบัน	วุฒิการศึกษา/สถาบันที่จบ	ผลงานทางวิชาการ	เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร
1	นางสาวศศิวิมล สุขเกษ	อาจารย์	- M.Sc. (Advanced Engineering), Sheffield Hallam University, Sheffield, United Kingdom, 2555. - B.Eng. (Industrial Engineering) (International Undergraduate Program), Kasetsart University, Bangkok, Thailand, 2552.	1) สุชาติ อ่างสุข, ศศิวิมล สุขเกษ และสกวใจ แสงไทย. (2564). การปรับปรุงระบบการทำงานค่าของจัดแจ้งผลิตภัณฑ์เครื่องสำอางอัตโนมัติ กรณีศึกษา บริษัท เอ บี ซี จำกัด. วารสารพัฒนารธุรกิจและอุตสาหกรรม. 1(1), มกราคม – เมษายน 2564: 41-53. ฐานข้อมูลระดับชาติ <input type="checkbox"/> TCI กลุ่มที่ 1 <input checked="" type="checkbox"/> TCI กลุ่มที่ 2 ฐานข้อมูลระดับนานาชาติ <input type="checkbox"/> ERIC <input type="checkbox"/> MathSciNet <input type="checkbox"/> Pubmed <input type="checkbox"/> Scopus <input type="checkbox"/> JSTOR <input type="checkbox"/> Project Muse <input type="checkbox"/> Web of Science (เฉพาะในฐานข้อมูล SCIE, SSCI และ AHCI เท่านั้น)	<input checked="" type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2558 <input type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2565

หมายเหตุ : ควระระบุผลงานทางวิชาการตามประกาศ ก.พ.อ. เรื่อง หลักเกณฑ์การพิจารณาวารสารทางวิชาการ สำหรับการเผยแพร่ผลงานทางวิชาการ พ.ศ. 2564

มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

ลำดับที่	ชื่อ-สกุล	ตำแหน่งปัจจุบัน	วุฒิการศึกษา/สถาบันที่จบ	ผลงานทางวิชาการ	เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร
				<p>2) Sukket, S., Maneetham, D., and Laoopugsin, N. (2023). Development of PID control system for a smart leg splint using sensor technology. [Paper presentation]. The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand.</p> <p>ฐานข้อมูลระดับชาติ <input type="checkbox"/> TCI กลุ่มที่ 1 <input type="checkbox"/> TCI กลุ่มที่ 2</p> <p>ฐานข้อมูลระดับนานาชาติ <input type="checkbox"/> ERIC <input type="checkbox"/> MathSciNet <input type="checkbox"/> Pubmed <input type="checkbox"/> Scopus <input type="checkbox"/> JSTOR <input type="checkbox"/> Project Muse <input checked="" type="checkbox"/> Web of Science (เฉพาะในฐานข้อมูล SCIE, SSCI และ AHCI เท่านั้น) SJR</p>	<input checked="" type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2558 <input type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2565

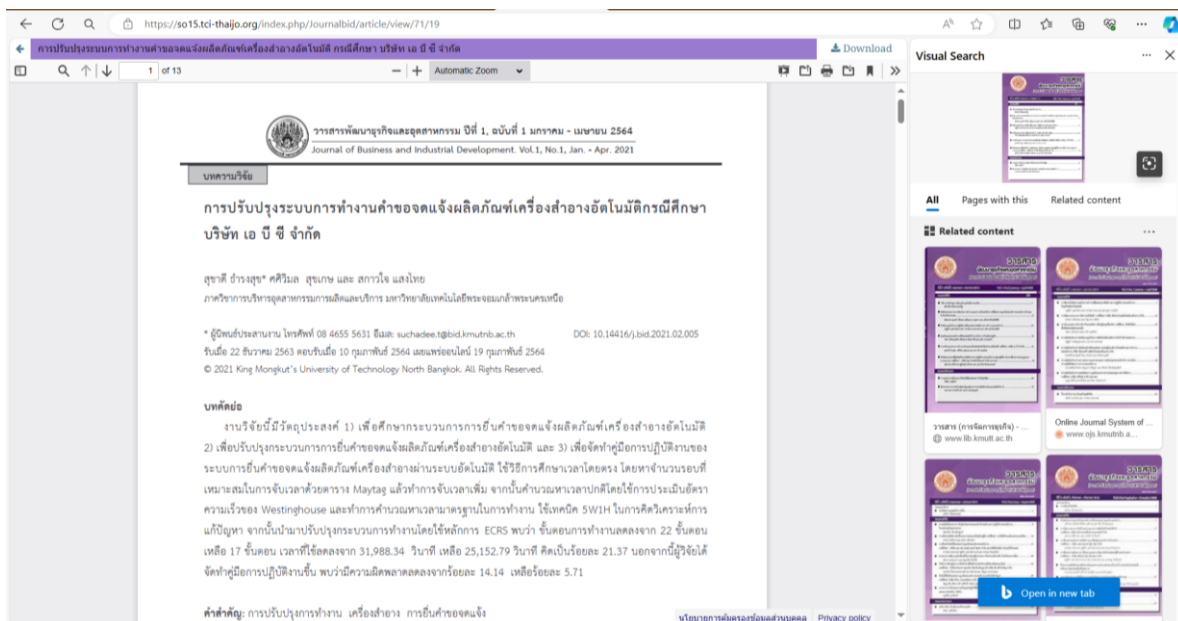
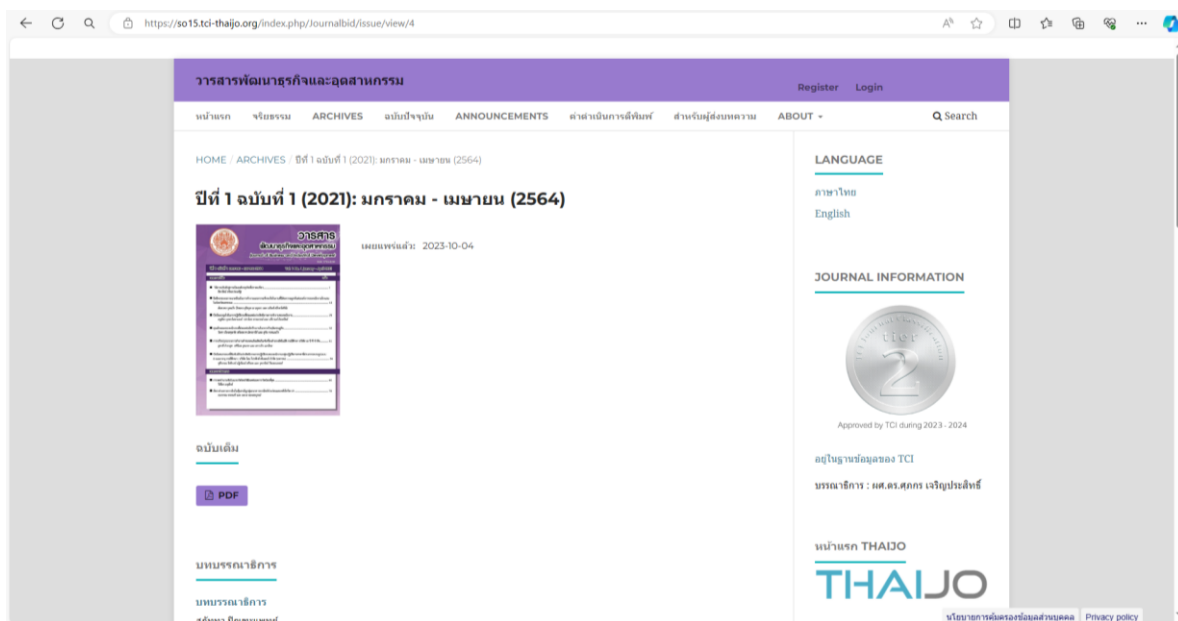
มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

ลำดับที่	ชื่อ-สกุล	ตำแหน่งปัจจุบัน	วุฒิการศึกษา/สถาบันที่จบ	ผลงานทางวิชาการ	เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร
				<p>3) Klinklai, S., Maneetham, D., Sukket, S., and Sutyasadi, P. (2023). Feedback control system for angular position locking fork of forklifts. [Paper presentation]. The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand.</p> <p>ฐานข้อมูลระดับชาติ <input type="checkbox"/> TCI กลุ่มที่ 1 <input type="checkbox"/> TCI กลุ่มที่ 2</p> <p>ฐานข้อมูลระดับนานาชาติ <input type="checkbox"/> ERIC <input type="checkbox"/> MathSciNet <input type="checkbox"/> Pubmed <input type="checkbox"/> Scopus <input type="checkbox"/> JSTOR <input type="checkbox"/> Project Muse <input checked="" type="checkbox"/> Web of Science (เฉพาะในฐานข้อมูล SCIE, SSCI และ AHCI เท่านั้น) SJR</p>	<input checked="" type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2558 <input type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2565

มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

ผลงานอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร

สุชาติ อารงสุข, ศศิวิมล สุขเกษ และสกาใจ แสงไทย. (2564). การปรับปรุงระบบการทำงานคำขอจดแจ้งผลิตภัณฑ์เครื่องสำอางอัตโนมัติ กรณีศึกษา บริษัท เอ บี ซี จำกัด. วารสารพัฒนาธุรกิจและอุตสาหกรรม. 1(1), มกราคม – เมษายน 2564: 41-53.



มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

Sukket, S., Maneetham, D., and Laoopugsin, N. (2023). Development of PID control system for a smart leg splint using sensor technology. [Paper presentation]. The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand

The screenshot shows the IEEE Xplore interface for the article. The title is "Development of PID Control System for a Smart Leg Splint using Sensor Technology". The authors listed are Sasiwimol Sukket, Dechrit Maneetham, and Niyom Laoopugsin. The article is published in the 2023 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE). The abstract states: "Rehabilitation is a comprehensive and interdisciplinary approach that aimed to restoring functionality and individuality who are undergoing recovery from physical and cognitive impairments, such as physical therapy, thermotherapy, cognitive therapy and assistive technology. Therefore, thermotherapy is an aspect of physical therapy that involves the application of heat to the human body for therapeutic purposes to pain relief, enhanced circulation, inflammation reduction and improved range of motion, which is significant for patients. This paper proposed the development of a smart leg splint implemented a closed-loop control system to regulate the temperature inside the splint. The experimental..."

The PDF document contains the following information:

Development of PID Control System for a Smart Leg Splint using Sensor Technology

Sasiwimol Sukket
Faculty of Industrial Technology
Fajana Sathangra Rajabhat University
Pathum Thani
Pathum Thani, Thailand
sasiwimol.sukket@vru.ac.th

Dechrit Maneetham
Mechanics Engineering
Rajabhat University of Technology
Thammasat
Pathum Thani, Thailand
dechrit.manee@vru.ac.th

Niyom Laoopugsin
Orthopedics, Faculty of Medicine
Srinakharinwirot University
Ongkharit
Nakhon Nayok, Thailand
niyom.laoopugsin@gmail.com

Abstract—Rehabilitation is a comprehensive and interdisciplinary approach that aimed to restoring functionality and individuality who are undergoing recovery from physical and cognitive impairments, such as physical therapy, thermotherapy, cognitive therapy and assistive technology. Therefore, thermotherapy is an aspect of physical therapy that involves the application of heat to the human body for therapeutic purposes to pain relief, enhanced circulation, inflammation reduction and improved range of motion, which is significant for patients. This paper proposed the development of a smart leg splint implemented a closed-loop control system to regulate the temperature inside the splint. The experimental design and implementation of PID control system, emphasize on the importance of stability and accuracy in temperature control. The microcontroller and sensor technology were used to analyze and monitor the temperature while the system was operating. The results showed that a significant improvement in time taken to reach the desired setpoint can be accomplished by analyzing the parameters corresponding with the proportional, integral and derivative (PID) terms. The adjustment is essential for ensuring that the output remains stable at the desired temperature throughout the treatment duration. The temperature regulating response was demonstrated variations due to the distinct positioning and design of a smart leg splint.

Keywords—smart leg splint, PID control, sensor technology, thermotherapy, leg splint

1. INTRODUCTION

The annual statistics on hospital admission for rehabilitation is released by the Thai Ministry of Public Health (MOPH). According to the data published in 2018, there were 1.2 million admissions for rehabilitation. Furthermore, as the population ages and long-term illnesses, the number of rehabilitation patients will increase in the future. [1][2] Rehabilitation is a multidisciplinary approach to restoring function and individuality to people who have recovering from a physical or cognitive impairment. There are several rehabilitation treatments for patients, including physical therapy, cognitive rehabilitation, thermotherapy, assistive technology, etc. It is widely known that traditional rehabilitation methods consume amounts of time, can be inconvenient and may lack of consistent efficiency. However, Rehabilitation program can also encourage people to perform tasks and cope with their challenges of impairment. It can benefit people with Activities of Daily Living (ADLs) by improving their range of motion, strength, and functional abilities [3].

II. RELATED WORKS

มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

หมายเลขอ้างอิง ๑๙๐๑๑OZ๐๒F๗๖๕๓

URL <http://esaraban.vru.ac.th/archive/identityTags>

Klinklai, S., Maneetham, D., Sukket, S., and Sutyasadi, P. (2023). **Feedback control system for angular position locking fork of forklifts**. [Paper presentation]. The 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand.

The screenshot shows the IEEE Xplore document page for the paper "Feedback Control System for Angular Position Locking Fork of Forklifts". The page includes the title, authors (Sillapachai Klinklai, Dechrit Maneetham, Sasiwimol Sukket, Petrus Sutyasadi), and a list of document sections: I. Introduction, II. Research Methodology, III. Results and Discussion, IV. Experimental Results, and V. Conclusion. The abstract states: "This research article proposes feedback control-based position control method for the Fork that effectively locks its position to prevent the pallet from slipping out. The proposed operation involves calculating the Forward Kinematics of the Fork to determine the angle adjustment positions and then installing a stepper motor to control the hydraulic valve and an encoder to receive feedback signals. To ensure stable and precise control, remote control is used for long-distance operation. The feedback signals of the system enable accurate control of the tilt angle of the Fork, which in turn provides precise positioning of the load. As a result, the fork can be effectively controlled and locked in the angle position by remote control. This research shows its importance in the field of forklift technology. It offers practical solutions to the challenges faced in material handling operations. By combining theoretical insights with the PID control mechanism to enhance load stability and prevent accidents." The page also features a "More Like This" section with related papers and a "Feedback" button.

The screenshot shows the PDF document for the paper. The title is "Feedback Control System for Angular Position Locking Fork of Forklifts". The authors and their affiliations are listed: Sillapachai Klinklai (Department of Mechanical Engineering, Faculty of Technical Education, Rajabhat University of Technology, Thailand), Dechrit Maneetham (Department of Mechanical Engineering, Faculty of Technical Education, Rajabhat University of Technology, Thailand), Sasiwimol Sukket (Faculty of Industrial Technology, Vajiravudh Rajabhat University, Thailand), and Petrus Sutyasadi (Mechanics Department, Institut Teknologi Sepuluh Nopember, Yogyakarta, Indonesia). The abstract is repeated, and the introduction begins with: "Currently, there is a rise in product demand. Therefore, a reliable and quick handling system is needed for the creation and operation of warehouses and distribution centers today [17]. Typically, manual forklifts are utilized in warehouses or sectors that require development. Automatic industrial procedures for material handling effectively while maintaining operational security due to the quick development of computer and sensor technology. Precision pallet handling in a three-dimensional setting, like a cluttered shelf or piled pallets, is where the currently available forklift falls short. When transferring pallets in and out of racks and other vertical storage, or unloading from trucks, this is frequently observed in warehouses. In these instances, An automated forklift should be aware of its surroundings and make preparations to prevent collisions between the pallet track and outside obstructions, or modifying the fork's angle to stop pallets from spilling out. As a result, using automatic control technology is required to accurately control the position of the Fork lock." The PDF also includes a table of contents and a list of references.

มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี