



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

คณะกรรมการสภามหาวิทยาลัย  
ให้ความเห็นชอบในการประชุมครั้งที่ ๒ / 25๖๕  
เมื่อวันที่ ๒ เดือน มิถุนายน พ.ศ. 25๖๕  
ลงชื่อ..... อ.จิตรวิไล (นางสาววิจิตรวิไล จันทร์เรือง)

คณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม  
มหาวิทยาลัยราชภัฏอุบลราชธานี ในพระบรมราชูปถัมภ์  
จังหวัดอุบลราชธานี

**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	6/2567 6 มิถุนายน 2567



#### 4. เหตุผลในการปรับปรุงแก้ไข

เนื่องจากอาจารย์เกษียณอายุราชการ จึงขอเปลี่ยนแปลงอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร เพื่อให้การบริหารงานหลักสูตรเป็นไปด้วยความเรียบร้อยและเป็นไปตามประกาศกระทรวงศึกษาธิการ เรื่องเกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับปริญญาตรี พ.ศ. 2558

#### 5. สาระในการปรับปรุงแก้ไข

ขอปรับอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร ดังนี้  
จากเดิม ผู้ช่วยศาสตราจารย์สัญญาลักษณ์ กิ่งทอง ขอปรับเป็น อาจารย์ศศิวิมล สุขเกษ



ตารางเปรียบเทียบข้อแตกต่างระหว่างหลักสูตรเดิมกับหลักสูตรฉบับปรับปรุงเล็กน้อย

5.1 การปรับอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร

รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรเดิม			รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรที่ปรับปรุงใหม่			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
1. รศ.ดร.กฤษฎางค์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล)  วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	1. รศ.ดร.กฤษฎางค์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล)  วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	
2. รศ.ดร.วัชระ เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน)  วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	2. รศ.ดร.วัชระ เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน)  วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	



รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรเดิม			รายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรที่ปรับปรุงใหม่			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.สัญลักษณ์ กิ่งทอง	วศ.ม. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม)  วศ.บ. (เครื่องจักรกลเกษตร)	สถาบันเทคโนโลยีพระจอม เกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2554. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราช มงคลธัญบุรี, 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

รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตรเดิม			รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตรที่ปรับปรุงใหม่			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอก/โท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
1. รศ.ดร.กฤษฎางค์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล)  วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	1. รศ.ดร.กฤษฎางค์ ศุภระมุล	ปร.ด.(วิศวกรรมเครื่องกล)  วศ.ม. (วิศวกรรม สิ่งแวดล้อม) วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2558. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี สุรนารี, 2546. มหาวิทยาลัยศรีนครินทร วิโรฒ, 2539.	
2. รศ.ดร.วัชระ เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน)  วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	2. รศ.ดร.วัชระ เพิ่มชาติ	Ph.D. (Energy Technology) วศ.ม. (เทคโนโลยีพลังงาน)  วศ.บ. (วิศวกรรมเกษตร)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2546. มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2539. มหาวิทยาลัย เกษตรศาสตร์, 2535.	



รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตรเดิม			รายชื่ออาจารย์ประจำหลักสูตรที่ปรับปรุงใหม่			เหตุผล
ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอกโท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	ชื่อ-นามสกุล	คุณวุฒิ/สาขาวิชาที่จบ (เรียงคุณวุฒิ เอกโท/ตรี)	สถาบันการศึกษาที่จบ /ปีการศึกษาที่จบ	
3. อ.ชัยชโย ชื่อตรง	วศ.ม.(วิศวกรรมยานยนต์) นานาชาติ วศ.บ.(วิศวกรรมเครื่องกล)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2564. มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์, 2558.	3. อ.ชัยชโย 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.วิศภพ ตรีสุวรรณ	ปร.ด. (นวัตกรรมการเรียนรู้ ทางเทคโนโลยี) ค.ม. เทคโนโลยี อุตสาหกรรม) วศ.บ. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2559. มหาวิทยาลัยราชภัฏ พระนคร, 2548. มหาวิทยาลัยเกษตร ศาสตร์, 2544.	6. อ.ดร.วิศภพ ตรีสุวรรณ	ปร.ด. (นวัตกรรมการเรียนรู้ ทางเทคโนโลยี) ค.ม. เทคโนโลยี อุตสาหกรรม) วศ.บ. (วิศวกรรม อุตสาหกรรม)	มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระ จอมเกล้าธนบุรี, 2559. มหาวิทยาลัยราชภัฏ พระนคร, 2548. มหาวิทยาลัยเกษตร ศาสตร์, 2544.	



มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

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) กลุ่มวิชาคณิตศาสตร์วิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี	-	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



(รองศาสตราจารย์ ดร. สนิท คณิศร)

อธิการบดีมหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

วันที่ 17 เดือนมิถุนายน พ.ศ. 2567

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 อารงสุข, ศศิวิมล สุขเกษ และสกวใจ แสงไทย. (2564). การปรับปรุงระบบการทำงานคำขอจัดแจ้งผลิตภัณฑ์เครื่องสำอางอัตโนมัติ กรณีศึกษา บริษัท เอ บี ซี จำกัด. วารสารพัฒนาธุรกิจและอุตสาหกรรม. 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 11<sup>th</sup> 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 11<sup>th</sup> International Conference on Cyber and IT Service Management (IEEE)\*. 10-11 November 2023. Klong Luang, Pathum Thani, Thailand.

หมายเหตุ

\* งานประชุมวิชาการ “The 11<sup>th</sup> 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 อารงสุข, ศศิวิมล สุขเกษ และสกวาใจ แสงไทย. (2564). การปรับปรุงระบบการทำงานค่าขอจัดแจ้งผลิตภัณฑ์เครื่องสำอางอัตโนมัติ กรณีศึกษา บริษัท เอ บี ซี จำกัด. วารสารพัฒนาธุรกิจและอุตสาหกรรม. 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

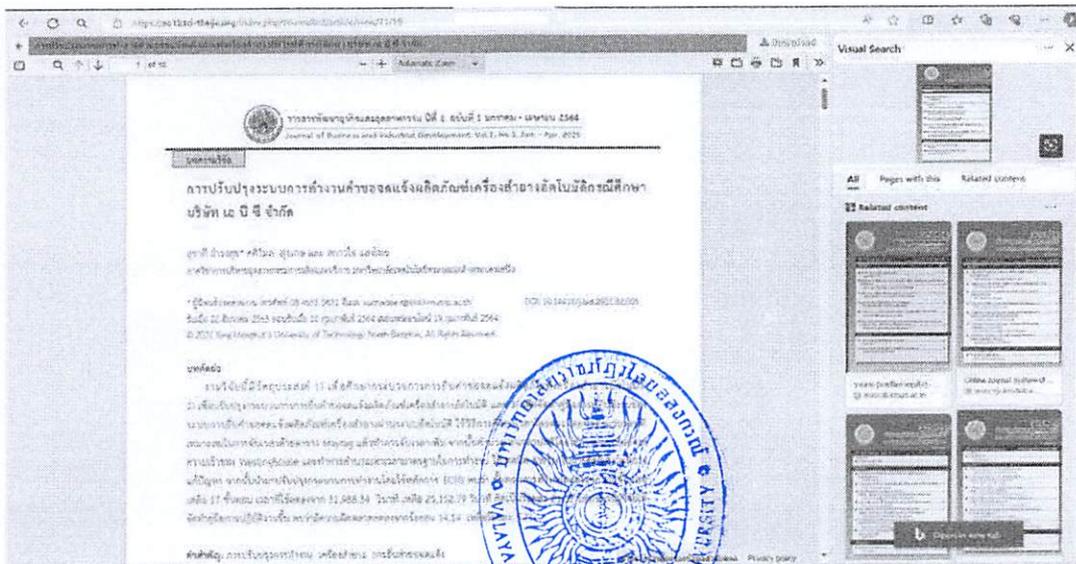
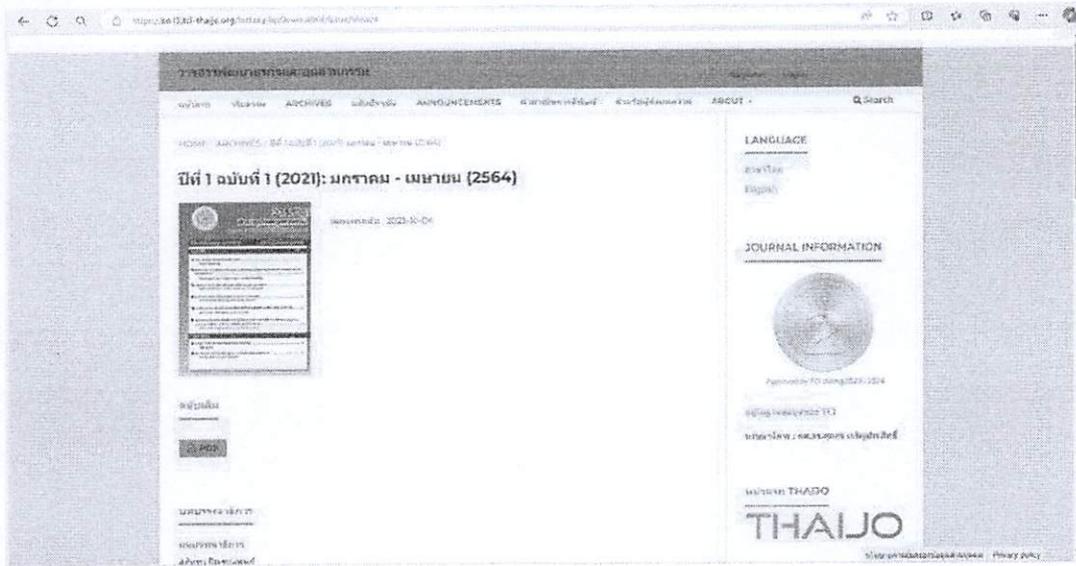
หมายเหตุ : ควรระบุผลงานทางวิชาการตามประกาศ ก.พ.อ. เรื่อง หลักเกณฑ์การพิจารณาผลงานทางวิชาการ สำหรับการเผยแพร่ผลงานทางวิชาการ พ.ศ. 2564

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 11<sup>th</sup> 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>	<p><input checked="" type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2558  <input type="checkbox"/> เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร 2565</p>

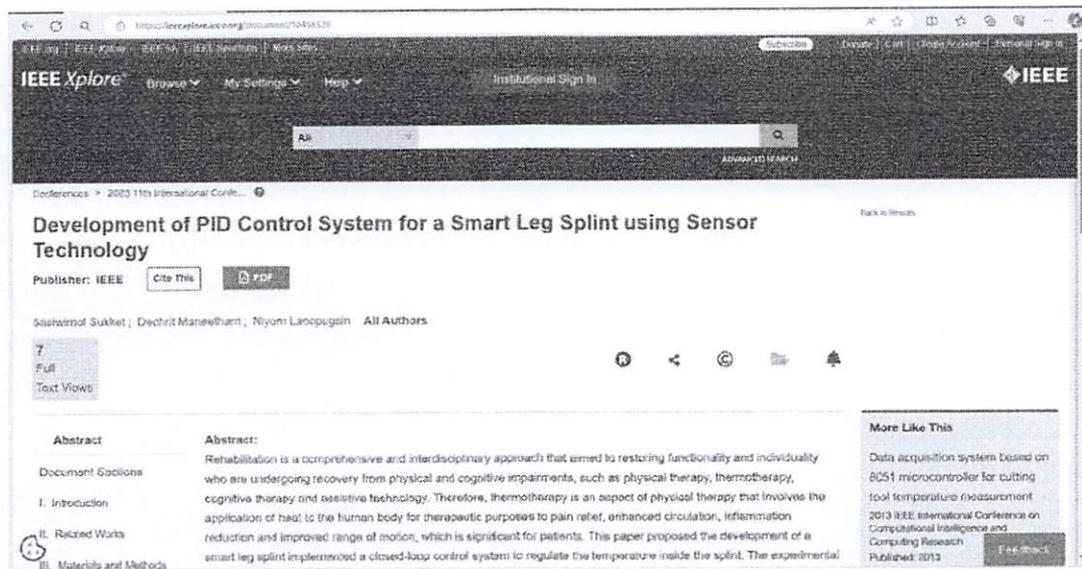
ลำดับที่	ชื่อ-สกุล	ตำแหน่งปัจจุบัน	วุฒิการศึกษา/สถาบันที่จบ	ผลงานทางวิชาการ	เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตร
				<p>3) Klinklai, S., Maneetham, D., Sukket, S., and Sutyasadi, P. (2023). <b>Feedback control system for angular position locking fork of forklifts.</b> [Paper presentation]. The 11th International Conference 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

## ผลงานอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร

สุชาติ อารงสุข, ศศิวิมล สุขเกษ และสกวใจ แสงไทย. (2564). การปรับปรุงระบบการทำงานค้าขอดีจัดแจ้งผลิตภัณฑ์เครื่องสำอางอัตโนมัติ กรณีศึกษา บริษัท เอ บี ซี จำกัด. วารสารพัฒนาธุรกิจและอุตสาหกรรม. 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



มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

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 digital library interface. The title of the paper is "Feedback Control System for Angular Position Locking Fork of Forklifts". The authors listed are Sillapachai Klinklai, Dorchet Maneetham, Sasawimol Sukket, and Petus Sutyasadi. The paper is published in the 2023 11th International Conference on Cyber and IT Service Management (CITSM). 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 operators. By combining theoretical insights with the PID control mechanism to enhance load stability and prevent accidents." The page also includes a table of contents, a list of authors, and a "More Like This" section with related papers.

The screenshot shows a PDF document of the same paper. The title is "Feedback Control System for Angular Position Locking Fork of Forklifts". The authors and their affiliations are listed at the top. The abstract is repeated. The document is overlaid with a large blue circular stamp from King Bhumabhat Rajavidyalaya University, Pathum Thani. The stamp contains the university's name in Thai and English, along with the text "ในพระบรมราชูปถัมภ์" (Under the Royal Patronage). The PDF content is partially obscured by the stamp.

มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี