

สภามหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ
อนุมัติหลักสูตรนี้ในการประชุมครั้งที่ ๒/๒๕๖๑ ฉบับที่ ๑๒
เมื่อวันที่ ๑๔ ก.ค. ๖๑



**การปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ฉบับปี พ.ศ. ๒๕๖๐**

**ภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ**





บันทึกข้อความ

กรมส่งเสริมการศึกษาระดับมัธยมศึกษา
ที่ ๕๖๗๖ / ๖๓
๒๔ ก.ค. ๒๕๖๓
๒๙/๗/๖๓

ส่วนราชการ กองบริการการศึกษา กลุ่มงานหลักสูตรและพัฒนาคณาจารย์ โทร. 1624, 1625

ที่ ลพ ๗๑ / 2563

วันที่ ๒๔ กรกฎาคม ๒๕๖๓

เรื่อง ขอส่งเอกสารการปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรที่สภามหาวิทยาลัยอนุมัติเรียบร้อยแล้ว

เรียน คณบดีคณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม

กลุ่มงานหลักสูตรและพัฒนาคณาจารย์ กองบริการการศึกษา ขอส่งเอกสารการปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ฉบับปี พ.ศ. ๒๕๖๐ จำนวน ๒ เล่ม ซึ่งสภามหาวิทยาลัยอนุมัติการปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรแล้ว ในการประชุมครั้งที่ ๖/๒๕๖๒ เมื่อวันที่ ๒๔ กรกฎาคม ๒๕๖๒ (รายละเอียดตามเอกสารแนบ)

จึงเรียนมาเพื่อโปรดทราบและโปรดแจ้งให้หน่วยงานที่เกี่ยวข้องทราบต่อไป

(นางจุฑารัตน์ มิ่งขวัญ)

หัวหน้ากลุ่มงานหลักสูตรและพัฒนาคณาจารย์

เรียน คณบดี

-เพื่อโปรดทราบ

กลุ่มงานหลักสูตรและพัฒนาคณาจารย์ ส่งเอกสารการปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ฉบับปี พ.ศ. ๒๕๖๐ ซึ่งสภามหาวิทยาลัยอนุมัติการปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรแล้ว ในการประชุมครั้งที่ ๖/๒๕๖๒ เมื่อวันที่ ๒๔ กรกฎาคม ๒๕๖๒

รายละเอียดตามเอกสารแนบ

-เห็นควรแจ้งภาควิชาครุศาสตร์เครื่องกล/วิชาวิชาศึกษาทั่วไป

๒๙ ก.ค. ๖๓

๒๙/๗/๖๓

๒๙ ก.ค. ๖๓

-ทกป/คณบดี/คณบดี

๒๙ ก.ค. ๖๓

อัตลักษณ์กองบริการการศึกษา : พัฒนางาน บริการอย่างมีประสิทธิภาพ

รายละเอียด

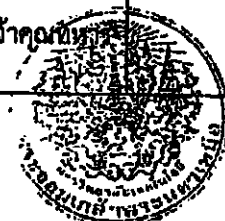
การปรับปรุงแก้ไขหลักสูตรครุศาสตร์อุตสาหกรรมบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์ ฉบับปี พ.ศ. 2560 มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

1. หลักสูตรฉบับดังกล่าวนี้ ได้รับความเห็นชอบจากสำนักงานคณะกรรมการการอุดมศึกษา เมื่อวันที่ 12 เมษายน พ.ศ. 2562
2. สภามหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ ได้อนุมัติการปรับปรุงแก้ไขครั้งนี้แล้ว ในคราวประชุมครั้งที่ 6/2562 เมื่อวันที่ 24 กรกฎาคม 2562
3. หลักสูตรปรับปรุงแก้ไขนี้ เริ่มใช้กับนักศึกษาที่เข้าศึกษา ตั้งแต่ภาคเรียนที่ 1 ปีการศึกษา 2562 เป็นต้นไป
4. เหตุผลในการปรับปรุงแก้ไข
ปรับเปลี่ยนรายชื่ออาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรที่เกษียณอายุราชการและคุณสมบัติ เพื่อให้เหมาะสมและเป็นไปตามประกาศกระทรวงศึกษาธิการ เรื่อง เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับปริญญาตรี พ.ศ. 2558

5. สาระในการปรับปรุงแก้ไข

5.1 ปรับเปลี่ยนชื่อ - นามสกุล ตำแหน่ง และคุณสมบัติอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตร ดังนี้

เดิม	ใหม่	หมายเหตุ
1. นายศุภชัย หอวิมานพร - D.Eng. (Mechatronics) สถาบันเทคโนโลยีแห่งเอเชีย, 2557 - วศ.ม. (วิศวกรรมระบบควบคุม) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2547 - วศ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2542	1. นายศุภชัย หอวิมานพร - D.Eng. (Mechatronics) สถาบันเทคโนโลยีแห่งเอเชีย, 2557 - วศ.ม. (วิศวกรรมระบบควบคุม) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2547 - วศ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2542	คงเดิม
2. นายสรรพงศ์ ทานอก - D.Eng. (Mechatronics) สถาบันเทคโนโลยีแห่งเอเชีย, 2559 - วศ.ม. (วิศวกรรมระบบควบคุม) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2548 - อ.ส.บ. (เทคโนโลยีโทรคมนาคม) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2542	2. นายสรรพงศ์ ทานอก - D.Eng. (Mechatronics) สถาบันเทคโนโลยีแห่งเอเชีย, 2559 - วศ.ม. (วิศวกรรมระบบควบคุม) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณ ทหารลาดกระบัง, 2548 - อ.ส.บ. (เทคโนโลยีโทรคมนาคม) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง, 2542	คงเดิม



เดิม	ใหม่	หมายเหตุ
<p>3. นายสันติ หุตะมาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - ปร.ค. (ไฟฟ้าศึกษา) มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2557 - ค.อ.ม. (ไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ, 2550 - ค.อ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ, 2534 	<p>3. นายสันติ หุตะมาน</p> <ul style="list-style-type: none"> - ปร.ค. (ไฟฟ้าศึกษา) มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2557 - ค.อ.ม. (ไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ, 2550 - ค.อ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ, 2534 	คงเดิม
<p>4. นายศุภกฤต โสภณจิตต์</p> <ul style="list-style-type: none"> - ค.อ.ด. (วิจัยและพัฒนาหลักสูตร) มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2555 - ค.อ.ม. (เครื่องกล) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2534 - ค.อ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2525 	<p>4. นางสาวธรรณี ทองเกิด</p> <ul style="list-style-type: none"> - ปร.ค. (วิทยาการหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ) มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, 2559 - วศ.ม. (วิทยาการหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ) มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, 2554 - วศ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า) มหาวิทยาลัยนเรศวร, 2547 	เปลี่ยนแปลง
<p>5. นายธนพล ลักนาววัฒน์</p> <ul style="list-style-type: none"> - วศ.ม. (วิศวกรรมเครื่องกล) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2550 - วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล) สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า พระนครเหนือ, 2548 	<p>5. นายชัยพร ศิลาวชิชาโนย</p> <ul style="list-style-type: none"> - D.Eng. (Mechatronics) สถาบันเทคโนโลยี แห่งเอเชีย, 2562 - M.Eng. (Mechatronics) สถาบันเทคโนโลยี แห่งเอเชีย, 2550 - วศ.บ. (วิศวกรรมไฟฟ้า) สถาบันเทคโนโลยี นานาชาติสิรินธร มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์ 2548 	เปลี่ยนแปลง



5.2 ผลงานทางวิชาการของอาจารย์ผู้รับผิดชอบหลักสูตรและอาจารย์ประจำหลักสูตร

นายศุภชัย หอวิมานพร

ตำแหน่ง ผู้ช่วยศาสตราจารย์

ผลงานทางวิชาการ

บทความวิจัย

1. Howimanporn, S., Chookaew, S. & Sootkaneung, W., (2018). Implementation of PSO Based Gain-Scheduled PID and LQR for DC Motor Control Using PLC and SCADA. The International Conference on Control and Robots (ICCR) (pp. 52-56). Hong Kong
2. Howimanporn, S., Chookaew, S. & Sootkaneung, W., (2018). Design of PLC for Water Level Control Employing Swarm Optimization-Based PID Gain Scheduling. The International Conference on Control and Robots (ICCR) (pp. 63-67).

นายสรพงศ์ ทานอก

ตำแหน่ง อาจารย์

ผลงานทางวิชาการ

บทความวิจัย

1. S. Howimanporn, S. Thanok, W. Sootkaneung, S. Chookaew. (2016). Design and Implementation of PSO Based LQR Control for Inverted Pendulum through PLC" Conference: IEEE/SICE International Symposium on System Integration. Sapporo, Japan.

นายสันติ หุตะมาน

ตำแหน่ง ผู้ช่วยศาสตราจารย์

ผลงานทางวิชาการ

บทความวิจัย

1. Hutamarn, S., Chookaew, S., Wongwatkit, C., Howimanpom, S., Tonggeod, T., & Panjam, S. A (2017). STEM Robotics Workshop to Promote Computational Thinking Process of Pre-Engineering Students in Thailand: STEMRobot, Proceedings of the 25th International Conference on Computers in Education, (pp. 492-500). Christchurch, New Zealand.



นางสาวธาริณี ทองเกิด

ตำแหน่ง อาจารย์

ผลงานทางวิชาการ

บทความวิจัย

1. Hutamarn, S., Chookaew, S., Wongwatkit, C., Howimanporn, S., Tonggeod, T., & Panjam, S. A (2017). STEM Robotics Workshop to Promote Computational Thinking Process of Pre-Engineering Students In Thailand: STEMRobot, Proceedings of the 25th International Conference on Computers in Education, (pp. 492-500). Christchurch, New Zealand.

นายชัยพร ศิลาวัชานาโย

ตำแหน่ง อาจารย์

ผลงานทางวิชาการ

บทความวิจัย

1. Chaiyaporn Silawatchananai, Niphon Lapanaphan, Piyanun Ruangurai. (2018). "Double-loop controller tuning based Fictitious Reference Iterative Tuning (FRIT) for unmanned ground vehicle". 6th International Conference on Smart Computing and Artificial Intelligence (SCAI 2018), 8-12 July 2018, Yonago, Tottori, Japan.
6. โครงสร้างหลักสูตรภายหลังการปรับปรุงแก้ไขไม่เปลี่ยนแปลงและเป็นไปตามเกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับปริญญาตรี พ.ศ. 2558 ของกระทรวงศึกษาธิการ ปรากฏดังนี้

โครงสร้างหลักสูตร	เกณฑ์กระทรวงฯ (หน่วยกิต)	(โครงสร้างเดิม) หลักสูตร ฉบับปี พ.ศ. 2555	(โครงสร้างใหม่) หลักสูตร ฉบับปี พ.ศ. 2560
1. หมวดวิชาศึกษาทั่วไป	ไม่น้อยกว่า 30 หน่วยกิต	31 หน่วยกิต	31 หน่วยกิต
2. หมวดวิชาเฉพาะ	ไม่น้อยกว่า 72 หน่วยกิต	112 หน่วยกิต	112 หน่วยกิต
3. หมวดวิชาเลือกเสรี	ไม่น้อยกว่า 6 หน่วยกิต	6 หน่วยกิต	6 หน่วยกิต
จำนวนหน่วยกิตรวมไม่น้อยกว่า	120 หน่วยกิต	149 หน่วยกิต	149 หน่วยกิต

รับรองความถูกต้องของข้อมูล

(ลงชื่อ).....

(รองศาสตราจารย์ ดร. ธีรภัทร นิตยภัทร)

รองอธิการบดีฝ่ายวิชาการ

วันที่ 21 เดือน กรกฎาคม พ.ศ. 2563