

แบบสรุปหัวข้อรายวิชาโครงการ ปวส.๒ แผนกวิชาเมคคาทรอนิกส์

ประจำปีการศึกษา ๒๕๖๗

กลุ่มที่	ชื่อโครงการ	รายชื่อสมาชิก	ครูที่ปรึกษา
๑	หุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ	๑. นางสาวทัศนีย์ พิรักษา ๒. นางสาวธิดารัตน์ โนนโพธิ์	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๒	โปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ	๑. นายณัฐพล แสนโสม ๒. นายธงชัย พานิชย์นอก	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๓	ตู้ควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ	๑. นางสาวพิชานันท์ รอดวินิจ	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๔	โปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ	๑. นางสาวชุติมา แผลมกลาง ๒. นายกมลวัฒน์ ศรีนอก	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๕	หุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ	๑. นางสาวชนิสร ยามดี ๒. นางสาววิจิตญาพร ศรีนอก	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๖	หุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์	๑. นางสาวกิตติชาพร แก้วไพฑูรย์ ๒. นายกฤษฎา แมกพิมาย	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๗	ชุดฝึกระบบลมนิวเมติกส์	๑. นางสาวแสงนภา พลดี ๒. นายสิทธิกร ทองมะณี	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๘	ชุดฝึกระบบนิวเมติกส์ไฟฟ้า	๑. นายโชคนันต์ กวางพิมาย ๒. นายรพีภัทร พันตะพจน์	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๙	โครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์	๑. นางสาวสวิตตา บุญรอด ๒. นางสาวมุกิตา หาดทราย	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์
๑๐	เครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ	๑. นางสาวปณิชา จันทมา ๒. นายปรัชญากร ภัคดีโพธิ์	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภัคดี ๓. นายเปรมชัย ไชยยนต์

๑๑	โปรแกรมควบคุมเครื่องดักจับ ควันทูริไฟฟ้าในห้องน้ำ	๑. นางสาวยุติกา บุญหลาบ ๒. นางสาวนภัสสร ทองสุวรรณ	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๒	โครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบ เฟือง	๑. นางสาวกนกพร วัชรพาณิชย์ ๒. นางสาวปาลินี ช่างแก้ว	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๓	กลไกระบบการทำงานชุดเฟือง	๑. นายธนกร เทียงเลา ๒. นายกรรชัย รั้วชัย	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๔	ชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน	๑. นางสาววัชรารณ พัดสูงเนิน ๒. นางสาวศศิภานต์ วงษ์ทองกลาง	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๕	กลไกระบบการทำงานชุด สายพาน	๑. นางสาวอภิญญา พิรักษา ๒. นางสาวอัญชลี โพธิ์สาส์	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๖	ระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อ แมคคานัม	๑. นางสาวลักษณีย์ หลงพิมาย	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๗	การขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบ โซ่	๑. นางสาวธัญชนก ทิพย์กุมาร ๒. นางสาวมนัสนันท์ จ้อยศักดิ์ดา	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์
๑๘	การควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมท คอนโทรล 2.4 GHz	๑. นายชิตดนัย ปรีถวิล ๒. นายปเมรินทร์ ปักนอก	๑. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง ๒. นายเอกลักษณ์ ภักดี ๓. นายเปรมชัย โพชนนต์

หัวข้อโครงการ : หุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ

ผู้จัดทำ : นางสาวทัศนีย์ พิรักษา
นางสาวธิดารัตน์ โนนโพธิ์

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายชนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภักดี
3. นายเปรมชัย ไชยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการการออกแบบหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ
2. เพื่อสร้างหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพการใช้งานของหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. มีความรู้ความเข้าใจในหลักการการออกแบบหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ
2. การออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ ได้หุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะที่มีขนาด ความกว้าง 32 เซนติเมตร ความยาว 32 เซนติเมตร ความสูง 62 เซนติเมตร
3. การทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ สามารถทำการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ โดยการประยุกต์ใช้ในการควบคุมด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมการทำงานอุปกรณ์และทดสอบการทำงานของหุ่นยนต์ขนส่งอะไหล่อัจฉริยะ

หัวข้อโครงการ : โปรแกรมควบคุมโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ

ผู้จัดทำ : นายรัฐพล แสนโสม

นายธงชัย พานิชย์นอก

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายชนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องโปรแกรมควบคุมโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการการออกแบบโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ
2. เพื่อสร้างโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพการใช้งานของโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. มีความรู้ความเข้าใจในหลักการออกแบบโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ
2. การออกแบบและสร้างโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ ได้โปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะที่มีขนาด ความกว้าง 32 เซนติเมตร ความยาว 32 เซนติเมตร ความสูง 62 เซนติเมตร
3. การทดสอบหาประสิทธิภาพของโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ สามารถทำการออกแบบและสร้างโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ โดยการประยุกต์ใช้ในการควบคุมด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมการทำงานอุปกรณ์และทดสอบการทำงานของโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์ส่งอะไหล่อัจฉริยะ

หัวข้อโครงการ : ตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

ผู้จัดทำ : นางสาวพิชชานันท์ รอดวินิจ

การศึกษา : ประภาศนียัตร์วิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภักดี
3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง ตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
2. เพื่อสร้างตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. มีความรู้ความเข้าใจในหลักการออกแบบตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
2. การออกแบบและสร้างตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ ได้ตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของที่มีขนาด ความกว้าง 56 เซนติเมตร ความยาว 74 เซนติเมตร ความสูง 27 เซนติเมตร
3. การทดสอบหาประสิทธิภาพของตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ สามารถทำการออกแบบและสร้างตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของและทดสอบการทำงานของตัวควบคุมระบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

หัวข้อโครงการ : โปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

ผู้จัดทำ : นางสาวชุติมา แหลมกลาง

นายกมลวิจน์ ศรีนอก

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย โพชนนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง โปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
2. เพื่อสร้างโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. มีความรู้ความเข้าใจในหลักการออกแบบโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
2. การออกแบบและสร้างโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ ได้โปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของที่มีขนาด ความกว้าง 56 เซนติเมตร ความยาว 74 เซนติเมตร ความสูง 27 เซนติเมตร
3. การทดสอบหาประสิทธิภาพของโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ สามารถทำการออกแบบและสร้างโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของและทดสอบการทำงานของโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

หัวข้อโครงการ : หุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

ผู้จัดทำ : นางสาวชนิสร ยามดี

นางสาวฐิติญาพร ศรีนอก

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย โพชนนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง หุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
2. เพื่อสร้างหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. มีความรู้ความเข้าใจในหลักการออกแบบหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ
2. การออกแบบและสร้างหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ ได้หุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของที่มีขนาด ความกว้าง 56 เซนติเมตร ความยาว 74 เซนติเมตร ความสูง 27 เซนติเมตร
3. การทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ สามารถทำการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของและทดสอบการทำงานของหุ่นยนต์สำหรับเคลื่อนย้ายสิ่งของ

หัวข้อโครงการ : หุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์
 ผู้จัดทำ : นางสาวภิษชาพร แก้วไพฑูรย์
 นายกฤษฎา แม็กพิมาย
 การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง
 แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์
 สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์
 สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์
 ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภัคดี
3. นายเปรมชัย โพชนนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการการออกแบบหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์
2. เพื่อสร้างหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพการใช้งานของหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. มีความรู้ความเข้าใจในหลักการออกแบบหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์
2. การออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์ ได้หุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์ที่มีขนาด ความกว้าง 32 เซนติเมตร ความยาว 32 เซนติเมตร ความสูง 62 เซนติเมตร
3. การทดสอบหาประสิทธิภาพของหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์ สามารถทำการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์ โดยการประยุกต์ใช้ในการควบคุมด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมการทำงานอุปกรณ์และทดสอบการทำงานของหุ่นยนต์ขนส่งอุปกรณ์

หัวข้อโครงการ : ชุดฝึกระบบลมนิวเมติกส์

ผู้จัดทำ : นางสาวแสงนภา พลดี

: นายสิทธิกร ทองมะณี

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง ชุดฝึกระบบนิวเมติกส์ลม ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาความต้องการและความจำเป็นการควบคุมระบบนิวเมติกส์ลมสำหรับการฝึกปฏิบัติ
2. เพื่อสร้างชุดฝึกการควบคุมระบบนิวเมติกส์ลม
3. เพื่อศึกษาประสิทธิภาพการใช้งานการควบคุมระบบนิวเมติกส์ลม
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของผู้ใช้งาน

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

จากการทดลองการควบคุมระบบลมนิวเมติกส์ด้วยชุดฝึกระบบนิวเมติกส์ลมความกว้าง 70 เซนติเมตร ความยาว 123 เซนติเมตร ความสูง 146 เซนติเมตร โดยการต่อสายลมจากชุดบริการลมเข้าวาล์วควบคุมทิศทาง หรือวาล์ว 5/2 เพื่อให้ในการควบคุมการเคลื่อนที่ของกระบอกลูกสูบที่ 1 2 และ 3 สามารถเคลื่อนที่เข้าและออก ทำงานได้ตามเงื่อนไขได้สำเร็จ

หัวข้อโครงการ : ชุดฝึกอบรมนิเวศน์ไฟฟ้า

ผู้จัดทำ : นายโชคนันต์ กว้างพิมาย

: นายรพีภัทร พันตะพจน์

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1.นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2.นายเอกลักษณ์ ภักดี

3.นายเปรมชัย ไชยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง ชุดฝึกอบรมนิเวศน์ไฟฟ้า ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาความต้องการและความจำเป็นการควบคุมระบบนิเวศน์ไฟฟ้าสำหรับการฝึกปฏิบัติ
2. เพื่อสร้างชุดฝึกการควบคุมระบบนิเวศน์ไฟฟ้า
3. เพื่อศึกษาประสิทธิภาพการใช้งานการควบคุมระบบนิเวศน์ไฟฟ้า
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของผู้ใช้งาน

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

จากการศึกษาหลักการของ ระบบนิเวศน์ไฟฟ้า การออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องชุดฝึกอบรมนิเวศน์ไฟฟ้า ได้โครงการที่มีขนาด ความกว้าง 70 เซนติเมตร ความยาว 123 เซนติเมตร ความสูง 146 เซนติเมตร โดยการต่อสายลมจากชุดบริการลมเข้าวาล์วควบคุมทิศทาง หรือ วาล์ว 5/2 ต่อสายไฟเข้าตู้คอนโทรลเลอร์ เพื่อให้ในการควบคุมการเคลื่อนที่ของกระบอกลูกสูบที่ 1 2 และ 3 สามารถเคลื่อนที่เข้าและออก ทำงานได้ตามเงื่อนไขได้สำเร็จ

หัวข้อโครงการ : โครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์

ผู้จัดทำ : 1. นางสาวสวิตตา บุญรอด
2. นางสาวน้ำทิพย์ โตพิมาย

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภักดี
3. นายเปรมชัย ไพชนยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการ เรื่อง โครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบโครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์
2. เพื่อออกแบบและสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของโครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของโครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องโครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์ได้โครงการ ที่มีขนาด 32X70X111
3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องโครงสร้างชุดฝึกระบบนิวเมติกส์ สามารถใช้ในการเรียนการสอนและมีไว้ทดสอบระบบลม

หัวข้อโครงการ : เครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ

ผู้จัดทำ : นางสาวปณิชา จันทมา

: นางสาวมุกิตา หาดทราย

การศึกษา : ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชาชีพ : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาที่ปรึกษา

1.นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2.นายอภิรักษ์ ภัคดี

3.นายเปรมชัย โพชนนธ์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง :เครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาไว้ดังนี้

1. เพื่อสร้างต้นแบบเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้า
2. เพื่อลดปัญหาการสูบบุหรี่ในพื้นที่ห้ามสูบ
3. เพื่อให้ศึกษาเกี่ยวกับระบบเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าและส่งสัญญาณแจ้งเตือน

จากผลสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของ เครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ
3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่อง เครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ สามารถทำการออกแบบและสร้างเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ เป็นการประยุกต์ใช้ในการป้องกันการแอบสูบบุหรี่ในห้องน้ำด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมการทำงานของอุปกรณ์

หัวข้อโครงการ : โปรแกรมควบคุมเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ

ผู้จัดทำ นางสาวยุติกา บุญหลาบ

นางสาวนภัสสร ทองสุวรรณ

การศึกษา : ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชาชีพ : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาที่ปรึกษา :

1.นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2.นายอภิลักษณ์ ภักดี

3.นายเปรมชัย โพชนนธ์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง :โปรแกรมควบคุมเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาไว้ดังนี้

1. เพื่อสร้างต้นแบบเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้า
2. เพื่อลดปัญหาการสูบบุหรี่ในพื้นที่ห้ามสูบ
3. เพื่อให้ศึกษาเกี่ยวกับระบบเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าและส่งสัญญาณแจ้งเตือน

จากผลสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของ โปรแกรมควบคุมเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องโปรแกรมควบคุมเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ
3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่อง โปรแกรมควบคุมเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ สามารถทำการออกแบบและสร้างเครื่องดักจับควันบุหรี่ไฟฟ้าในห้องน้ำ เป็นการประยุกต์ใช้ในการป้องกันการแอบสูบบุหรี่ในห้องน้ำด้วยการเขียนโปรแกรมผ่านคอมพิวเตอร์ เพื่อควบคุมการทำงานของอุปกรณ์

หัวข้อโครงการ : โครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง

ผู้จัดทำ : นางสาวกนกพร วัชรพาณิชย์

นางสาวปาลินี ช่างแก้ว

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟืองได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการของโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง
2. เพื่อออกจัดทำโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟือง
3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องโครงสร้างชุดฝึกการทำงานระบบเฟืองสามารถหมุน และยังสามารถถอดประกอบเฟืองได้

หัวข้อโครงการ : กลไกระบบการทำงานชุดเฟือง

ผู้จัดทำ : นายธนกร เทียงเลา

นายกรรชัย รั้วชัย

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องระบบการทำงานชุดเฟืองได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษา
ได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการของกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง
2. เพื่อออกจัดทำกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง
2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง
3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องกลไกระบบการทำงานชุดเฟือง

สามารถหมุน และยังสามารถถอดประกอบเฟืองได้

หัวข้อโครงการ : ชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน

ผู้จัดทำ : นางสาววัชรภรณ์ พัดสูงเนิน
นางสาวศศิกันต์ วงษ์ทองกลาง

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภักดี
3. นายเปรมชัย ไพทยานต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องชุดฝึกการทำงานระบบสายพานได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการของชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน
2. เพื่อออกแบบจัดทำชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. ได้ศึกษาหลักการของชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน
2. ได้ออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องชุดฝึกการทำงานระบบสายพาน
3. ได้ทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องชุดฝึกการทำงานระบบสายพานเมื่อทดสอบเสร็จ

จากนั้นสายพานเลื่อนทำงานได้

หัวข้อโครงการ : กลไกระบบการทำงานชุดสายพาน

ผู้จัดทำ : นางสาวอภิญญา พิรักษา

นางสาวอัญชลี โพธิ์สาส์

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภักดี

3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องกลไกระบบการทำงานชุดสายพานได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการของกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน
2. เพื่อออกจัดทำกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. ได้ศึกษาหลักการของกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน
2. ได้ออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน
3. ได้ทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องกลไกระบบการทำงานชุดสายพาน เมื่อกด

สวิตช์จากนั้นสายพานเลื่อนทำงานได้

หัวข้อโครงการ : ระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อแมคคานัม

ผู้จัดทำ 1.นางสาวลักษณีย์ หลงพิมาย

การศึกษา : ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาที่ 1.นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2.นายเอกลักษณ์ ภักดี
3.นายเปรมชัย โพชนันต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง ระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อแมคคานัมได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

- 1.เพื่อศึกษาหลักการและความจำเป็นในระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อแมคคานัม
- 2.เพื่อออกแบบสร้างหุ่นยนต์ชุดบาส
- 3.เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพการใช้งานระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อแมคคานัม
- 4.เพื่อประเมินความพึงพอใจของผู้ใช้งาน

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

- 1.จากการศึกษาหลักการของระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อแมคคานัม
- 2.จากการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ด้วยระบบขับเคลื่อนล้อแมคคานัม
- 3.ผลการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องระบบขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยล้อแมคคานัมได้

หัวข้อโครงการ : การขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่

ผู้จัดทำ : นางสาวธัญชนก ทิพย์กumar

: นางสาวมนัสนันท์ จ้อยศักดิ์ดา

การศึกษา : ประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาโครงการ

1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง

2. นายเอกลักษณ์ ภัคดี

3. นายเปรมชัย โพชนนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่องการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่ ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบการควบคุมหุ่นยนต์โดย รีโมทคอนโทรลการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่

2. เพื่อออกแบบชิ้นส่วนในการประกอบและการสร้างหุ่นยนต์

3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพของการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่

4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่

2. จากการออกแบบและสร้างได้ดำเนินการจัดทำโครงการเรื่องการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบ

โซ่

3. จากการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องการขับเคลื่อนหุ่นยนต์ด้วยระบบโซ่ สามารถเคลื่อนที่ได้ตามที่ควบคุม

หัวข้อโครงการ : การควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz

ผู้จัดทำ 1. นายชิตดนัย ปรีถวิล
2. นายปเมรินทร์ ปั่นนอก

การศึกษา : ระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

แผนกวิชา : เมคคาทรอนิกส์

สาขาวิชา : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

สาขางาน : เมคคาทรอนิกส์และหุ่นยนต์

ครูที่ปรึกษาที่ 1. นายธนเศรษฐ์ สุขสว่าง
2. นายเอกลักษณ์ ภักดี
3. นายเปรมชัย ไผยยนต์

บทคัดย่อ

เอกสารประกอบโครงการเรื่อง การควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz ได้กำหนดวัตถุประสงค์ในการศึกษาได้ดังนี้

1. เพื่อศึกษาหลักการและความจำเป็นในการควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz
2. เพื่อออกแบบสร้างหุ่นยนต์ชุดบาส
3. เพื่อทดสอบหาประสิทธิภาพการใช้งานการควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz
4. เพื่อประเมินความพึงพอใจของผู้ใช้งาน

จากผลการศึกษาสามารถสรุปได้ว่า

1. จากการศึกษาหลักการของการควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz
2. จากการออกแบบและสร้างหุ่นยนต์ด้วยการควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz
3. ผลการทดสอบหาประสิทธิภาพของโครงการเรื่องการควบคุมหุ่นยนต์ด้วยรีโมทคอนโทรล 2.4 GHz