

สรุปรงานวิจัย สาขาเมคคาทรอนิกส์

ปีงบประมาณ 2549-2562

ลำดับที่	รายชื่อ	จำนวน	ปี	เรื่อง	หัวหน้าโครงการ	ผู้ร่วม	นักวิจัยที่เลี้ยง	ที่ปรึกษา	%	ถ่ายทอด	องค์ความรู้	แผ่นดิน	รายได้ สะสม มทร.ธัญบุรี	รายได้	กองทุนฯ	ภายนอก	วิจัย ส่วนตัว	บริการ วิชาการวิจัย	หมายเหตุ			
1	รศ.ดร.เดชฤทธิ์ มณีธรรม	1	2552	รถไฟฟ้าพลังงานแสงอาทิตย์				1		1						40,000			สำนักนโยบายและแผนพลังงาน			
		2	2554	เซอร์โวไฮดรอลิกส์ควบคุมตำแหน่งแบบไฮบริดจ์	1				70	1		200,000										
		3	2555	การออกแบบเตียงไฟฟ้าเพื่อป้องกันผู้ป่วยเกิดแผลกดทับ	1					50	1		347,300								แผนงบวิจัยที่ไม่ดำเนินการ	
		4	2556	รถเข็นคนพิการไฮเทคแบบมีล้อสาม	1					50	1		400,000									
		5	2556	วิจัยและพัฒนาหุ่นยนต์อุตสาหกรรม	1					50							1,923,000				บริษัท ที.เอ็ม. ซี อุตสาหกรรม จำกัด(มหาชน)	
		6	2557	หุ่นยนต์เสริมพลังช่วยพยุงเดิน	1					70	1		848,700									
		7	2558	การออกแบบเครื่องเคลื่อนไหวหัวไหล่ ข้อศอก และ ข้อมือแบบต่อเนื่อง	1					70	1			620,900								งปม.รายได้สะสม มทร.ธัญบุรี
		8	2558	อุปกรณ์เสริมกำลังเพื่อการลุกนั่ง จากโตชักโครกสำหรับคนพิการ และผู้สูงอายุ				1		20	1						50,000					งปม.กองทุนส่งเสริม งานวิจัยฯ
		9	2559	หุ่นยนต์เสริมพลังช่วยพยุง หัวไหล่ ข้อศอก และข้อมือ	1					60	1		1,069,400									
		10	2559	หุ่นยนต์เสริมพลังช่วยพยุงเดินสำหรับผู้ป่วยอัมพาต ครึ่งล่างและอัมพาตครึ่งซีก	1													4,957,048				กรมส่งเสริมและพัฒนาคุณภาพชีวิตคนพิการ

ลำดับที่	รายชื่อ	จำนวน	ปี	เรื่อง	หัวหน้าโครงการ	ผู้ร่วม	นักวิจัยที่เกี่ยวข้อง	ที่ปรึกษา	%	ถ่ายทอด	องค์ความรู้	แผ่นดิน	รายได้สะสม มทร.ธัญบุรี	รายได้	กองทุนฯ	ภายนอก	วิจัย ส่วนตัว	บริการ วิชาการวิจัย	หมายเหตุ		
รศ.ดร.เดชฤทธิ์ มณีธรรม		11	2559	โครงการออกแบบและสร้างสรรค่นวัตกรรมรถเข็นไฟฟ้าสำหรับเด็กพิการ เพื่อส่งเสริมบรรยากาศการศึกษาและการเรียนรู้	1											8,710,600			กองทุนส่งเสริมและพัฒนาการศึกษาสำหรับคนพิการ สำนักงานบริหารการศึกษาพิเศษ สำนักงานคณะกรรมการการศึกษาขั้นพื้นฐาน กระทรวงศึกษาธิการ		
		12	2559	การศึกษาการทำงานบนโต๊ะคอมพิวเตอร์ VDT โดยการเปรียบเทียบระหว่างผู้ชายกับผู้หญิง	1				100									1			
		13	2560	การพัฒนาหุ่นยนต์อุตสาหกรรมแบบ 3 แกน	1					100						200,000					งปม.กองทุน (ทุนโครงการวิจัยนวัตกรรมและสิ่งประดิษฐ์)
		14	2560	โครงการการพัฒนารถเข็นไฟฟ้าขึ้นบันไดสำหรับคนพิการ	1												5,519,920			กรมส่งเสริมและพัฒนาคุณภาพชีวิตคนพิการ	
		15	2560	โครงการบริการวิชาการแก่สังคมการจัดทำรถเข็นไฟฟ้าแบบปรับเอนสำหรับเด็กพิการ	1												5,459,600			สำนักบริหารงานการศึกษาพิเศษ สำนักงานคณะกรรมการการศึกษา	
		16	2561	ชุดยกและเคลื่อนย้ายผู้ป่วยแบบขึงน้ำหนัก	1					60			242,100								
		17	2561	โครงการบริการวิชาการแก่สังคมการจัดทำรถเข็นไฟฟ้าแบบปรับเอนสำหรับเด็กพิการ	1						1									4,700,000	สำนักบริหารงานการศึกษาพิเศษสำนักงานคณะกรรมการการศึกษาขั้นพื้นฐาน วันที่แจ้งผล 6 ธ.ค.60 (จัดทำในปี งปม.2561)

ลำดับที่	รายชื่อ	จำนวน	ปี	เรื่อง	หัวหน้าโครงการ	ผู้ร่วม	นักวิจัยที่เลี้ยง	ที่ปรึกษา	%	ถ่ายทอด	องค์ความรู้	แผ่นดิน	รายได้ สะสม มทร.ธัญบุรี	รายได้	กองทุนฯ	ภายนอก	วิจัย ส่วนตัว	บริการ วิชาการวิจัย	หมายเหตุ		
2	นายธนัญ เรือนคง	1	2558	อุปกรณ์เสริมกำลังเพื่อการกักน้ำจากไดซัลโครกสำหรับคนพิการและผู้สูงอายุ	1				80	1					50,000				งปม.กองทุนส่งเสริมงานวิจัยฯ		
3	นายอุดมศักดิ์ จันทรหาโพ	1	2559	การศึกษามูลของการเสริมแรงในการเรียนแบบ CDIO ในรายวิชา 02-271-309 ไมโครคอนโทรลเลอร์และการประยุกต์กับงานเมคคาทรอนิกส์ ของนักศึกษา คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี	1				100		1			28,800					งปม.รายได้ ป.ตรี ภาคปกติ		
		2	2560	การศึกษาเชิงเปรียบเทียบวิธีทดสอบคุณภาพข้าวเปลือกความชื้นสูงแบบรวดเร็วด้วยคลื่นไมโครเวฟอินฟราเรด และแสง	1				45		1	460,600									
		3	2560	ต้นแบบเครื่องจักรกลบำบัดน้ำเสียแบบไร้บำบัดกรณีศึกษา: การประยุกต์ใช้งานด้านเกษตรกรรม		1				20	1		682,860								
		4	2561	โครงการวิจัยอุปกรณ์ต่อต้านกในนาข้าวภาคสนามเพื่อยกระดับศักยภาพการผลิตข้าวไทยคุณภาพสูง		1				35	1		420,000								
4	รศ.ดร.ปัญญา มินยง	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
5	ดร.สุรชาติ จันทรชาติ	1	2561	ปรับปรุงและพัฒนาระบบคอนโทรลอัลกอริทึมที่ใช้ในเพนดูลัมผกผัน	1				60		1			30,000					งปม.รายได้ ระดับ ป.ตรี ภาคปกติ		
		2	2562	ปรับปรุงและพัฒนาระบบควบคุมหุ่นยนต์ดำน้ำ	1				100		1				70,000					งปม.รายได้ ระดับ ป.ตรี ภาคปกติ	
6	นายวราวุธ สุวลัย	1	2561	ปรับปรุงและพัฒนาระบบคอนโทรลอัลกอริทึมที่ใช้ในเพนดูลัมผกผัน		1			40		1			30,000					งปม.รายได้ ระดับ ป.ตรี ภาคปกติ		
		2	2562	การพัฒนาระบบขับเคลื่อนของหุ่นยนต์เคลื่อนที่แบบใช้ล้อตรง	1				100		1				70,000					งปม.รายได้ ระดับ ป.ตรี ภาคปกติ	