

แบบเสนออาจารย์พิเศษ
หลักสูตรวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาการจัดการเทคโนโลยี คณะเทคโนโลยีอุตสาหกรรม
มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ จังหวัดปทุมธานี

ที่	ชื่อ - สกุล / ตำแหน่งปัจจุบัน	วุฒิการศึกษา/สถาบันที่จบ	ประสบการณ์การทำงาน ความเชี่ยวชาญในวิชาที่สอน (กรุณาระบุโดยละเอียด)	รายวิชาที่สอน (รหัสวิชา/ชื่อวิชา/ จำนวนหน่วยกิต)	สอน ภาค การศึกษาที่	จำนวนคาบที่สอน	
						เต็มเวลา จ. - ศ.	เต็มเวลา ส.- อา.
1.	ชื่อ - สกุล รศ.ดร.เดชฤทธิ์ มณีธรรม ตำแหน่งงานปัจจุบัน อาจารย์ สถานที่ทำงานปัจจุบัน มหาวิทยาลัยเทคโนโลยี ราชมงคลธัญบุรี	-ปริญญาตรีบัณฑิต (ปร.ด.) สาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและ คอมพิวเตอร์ (มหาวิทยาลัย มหาสารคาม) -Doctor of Engineeriry Mechatronics (Asian Institute of Technology (AIT)) -ครุศาสตรอุตสาหกรรมมหาบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล (สถาบัน เทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ) -วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมขนถ่ายวัสดุ (สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระ นครเหนือ)	Feedback Control System, Industrial Robotics, Machine Vision, Automation Control System, Microcontroller	TTM๕๑๑ เทคโนโลยี ปัญญาประดิษฐ์	๒/๒๕๖๔		๓(๓-๐-๖) ๓ ชม.

เกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับบัณฑิตศึกษา

พ.ศ.๒๕๔๘

พ.ศ. ๒๕๕๘

สัดส่วนของชั่วโมงสอนที่น้อยกว่าหรือเท่ากับร้อยละ ๕๐

สัดส่วนของชั่วโมงสอนที่มากกว่าร้อยละ ๕๐

กรณีที่ขออนุมัติอาจารย์พิเศษตามเกณฑ์มาตรฐานหลักสูตรระดับบัณฑิตศึกษา พ.ศ. ๒๕๕๘ และสัดส่วนของชั่วโมงสอนที่มากกว่าร้อยละ ๕๐ กรุณาระบุรายละเอียด

ผลงานทางวิชาการ (เขียนแบบบรรณานุกรม)

- 1) Dechrit Maneetham and Worawat Sa-Ngiamvibool (2019) Hydraulic Servo System Control Using Differential Evolution Based Robust Structure Specified H^∞ Controller, International Journal of Automation and Smart Technology, Vol.9, No.2, pp.89-95.
- 2) Dechrit Maneetham and Sivhour Leng (2018). PC-Based 5DOF industrial robotic arm with object color sorting by image processing, SNRU Journal of Science and Technology 10 (3). pp. 148-155.
- 3) Dechrit Maneetham and Sivhour Leng (2018). Scorbot-ER 4U Using Forward Kinematics Modelling and Analysis. World Academy of Science, Engineering and Technology International Journal of Mechanical and Mechatronics Engineering, Vol.12, Issue. 2, pp.162-168.
- 4) Dechrit Maneetham (2018). Kinematics Modeling and Simulation of SCARA Robot Arm, International Journal of Modern Research in Engineering and Technology (IJMRET), Volume 3 Issue 8. pp.1-6.
- 5) Dechrit Maneetham (2017). VDT Workstation: Comparison of Posture Computer Users with Musculoskeletal Symptoms Using EMG Sensor. Royal Thai Army Medical Journal, Vol. 70, Issue. 4, pp.209-216.