

ภาคผนวก

ประวัตินักวิจัย

## ประวัตินักวิจัย

ชื่อ : ดร.เดชฤทธิ์ มณีธรรม

อาชีพ : รับราชการ ตำแหน่ง : อาจารย์ ระดับ 6

หน่วยงาน : คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี  
 ต.คลองหก อ.ธัญบุรี จ.ปทุมธานี  
 โทรศัพท์ 0-2549-4750, 086-8821475

ประวัติการศึกษา :

|           |                                                                    |
|-----------|--------------------------------------------------------------------|
| ปริญญาตรี | วิศวกรรมขนถ่ายวัสดุ<br>สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ       |
| ปริญญาโท  | วิศวกรรมเครื่องกล<br>สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ         |
| ปริญญาเอก | D.Eng in Mechatronics Engineering<br>Asian Institute of Technology |

### ประวัติการเขียนหนังสือ

คัมภีร์ระบบนิวแมติกส์ (Pneumatic System)

คัมภีร์ไมโครคอนโทรลเลอร์ MCS-51 (Microcontroller MCS-51)

คัมภีร์ไมโครคอนโทรลเลอร์ PIC (Microcontroller PIC)

คัมภีร์หุ่นยนต์ (ROBOT)

คัมภีร์ระบบไฮดรอลิกส์ (Hydraulic System)

### ประวัติการเขียนบทความ

1. Wheelchair Stabilizing by Controlling the Speed Control of its DC Motor, World Academy of Science, Engineering and Technology, Bali ,Indonesia, 2011.
2. Modeling, Simulation and Control of High Speed Nonlinear Hydraulic Servo System. *World Journal of Modelling and Simulation*, 2010.
3. Development Position Control of Surveillant Camera. *2nd Rajamangala University of Technology Thanyaburi International Conference*, Bangkok, Thailand 24-26 November, 2010
4. Design and Control of a Hydraulic Servo System and Simulation Analysis. *2nd Rajamangala University of Technology Thanyaburi International Conference*, Bangkok, Thailand 24-26 November, 2010
5. The Integrated of a Microcontroller and PLC - Based Control of a Steering System. *2nd Rajamangala University of Technology Thanyaburi International Conference*, Bangkok, Thailand 24-26 November, 2010.
6. A New Microcontroller Control of High Speed Nonlinear Hydraulic Servo System and Simulation Analysis. *In Proceedings of the international Conference on Robotics, Informatics, Intelligence Control System Technology (RIIT09)*, Bangkok, Thailand. 2009.
7. Smart VDT workstations : design,construction, and validation. In *Proceedings of the XIX Annual International Occupational and Safety Conference*[CD-ROM], 27-29 June 2005, Las Vegas, Nevada, USA, 2005.

### ประวัติการทำงานวิจัย

1. System Identification of and Electrical Car for Steering and Speed Control.
2. The Integrated of a Microcontroller and PLC based Control of a Steering System and Break Control.
3. Hybrid Control of a Hydraulic Servo System and Simulation Analysis.
4. Development Position Control of Surveillant Camera and Remote Control.

### ประวัติงานตีพิมพ์

Dechrit Maneetham and Nitin Afzulpukar (2009). Modeling, Simulation and Control of High Speed Nonlinear Hydraulic Servo System. *World Journal of Modelling and Simulation*, pp 3-15.

Dechrit Maneetham and Suebsak Nanthavanij (2005). Smart VDT workstations: design, construction, and validation. *In Proceedings of the XIX Annual International Occupational and Safety Conference [CD-ROM]*, 27-29 June 2005, Las Vegas, Nevada, USA. pp.263-268.

Dechrit Maneetham and Nitin Afzulpukar (2009). A New Microcontroller Control of High Speed Nonlinear Hydraulic Servo System and Simulation Analysis. *In Proceedings of the international Conference on Robotics, Informatics, Intelligence Control System Technology (RIIT09)*, Bangkok, Thailand.

D. Maneetham P. Onkerd A. Naijit and C. Chauyphen (2010). The Integrated of a Microcontroller and PLC - Based Control of a Steering System. *2nd Rajamangala University of Technology Thanyaburi International Conference*, Bangkok, Thailand 24-26 November, pp.167-173.

D. Maneetham A. Naijit C. Chauyphen and P. Sutyasadi (2010) Design and Control of a Hydraulic Servo System and Simulation Analysis. *2nd Rajamangala University*

*of Technology Thanyaburi International Conference*, Bangkok, Thailand 24-26 November, pp.174-178.

A. Naijit D. Maneetham and A. Kunapinun (2010) Development Position Control of Surveillant Camera. *2nd Rajamangala University of Technology Thanyaburi International Conference*, Bangkok, Thailand 24-26 November, pp.179-182.

M. Dechrit, M. Benchalak and S. Petrus (2011) Wheelchair Stabilizing by Controlling the Speed Control of its DC Motor, WORLD ACADEMY OF SCIENCE, ENGINEERING AND TECHNOLOGY

#### ประสบการณ์การทำงาน

2532-2534 บริษัทปูนซีเมนต์ ไทย จำกัด มหาชน ตำแหน่ง วิศวกร

2534-2535 บริษัทฟรุ๊กว่า ไทยแลนด์ จำกัด มหาชน ตำแหน่ง ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม

2535-2537 บริษัท เซ็มเมท จำกัด ตำแหน่งที่ปรึกษาบริษัท

2538-2539 บริษัท เหล็กไทย จำกัด ตำแหน่ง ผู้จัดการโรงงาน

2540-2541 บริษัท ช. การช่าง จำกัด มหาชน ตำแหน่งผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม

## ประวัติผู้ช่วยโครงการวิจัย

|                 |                                                                                                                                                                                                                                |
|-----------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ชื่อ            | : นายสุทัศน์ หงษ์ดำเนิน                                                                                                                                                                                                        |
| อาชีพ           | : รับราชการ                      ตำแหน่ง : อาจารย์ ระดับ 6                                                                                                                                                                     |
| หน่วยงาน        | : คณะครุศาสตร์อุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี<br>ต.คลองหก อ.ธัญบุรี จ.ปทุมธานี<br>โทรศัพท์ 0-2549-4750                                                                                                           |
| ประวัติการศึกษา | :<br><br><div> <div>ปริญญาตรี</div> <div>วิศวกรรมไฟฟ้า-ไฟฟ้าสื่อสาร<br/>มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี</div> </div> <div> <div>ปริญญาโท</div> <div>วิศวกรรมไฟฟ้า<br/>สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ</div> </div> |