

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

รายละเอียดของรายวิชา
Course Specification (TQF3/OBE3)
หมวดที่ 1 ข้อมูลทั่วไป
Section 1 General Information

1. รหัสและชื่อรายวิชา

ไทย RBE3001 ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

อังกฤษ RBE3001 Robotics Engineering Practice 2

2. จำนวนหน่วยกิต

๑ หน่วยกิต (๐-๒-๑)

3. หมวดวิชา

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิศวกรรมหุ่นยนต์

หมวดวิชาเฉพาะ วิชาเฉพาะด้าน วิชาบังคับ

4. อาจารย์ผู้รับผิดชอบรายวิชาและอาจารย์ผู้สอน

อาจารย์ผู้รับผิดชอบรายวิชา : อาจารย์ กฤษฎา อิทธิโพธิ์รัตน์

อาจารย์ผู้สอน : อาจารย์ กฤษฎา อิทธิโพธิ์รัตน์

สถานที่ติดต่อ : คณะวิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏสวนสุนันทา

เลขที่ ๑ ถนนอุททองนอก เขตดุสิต กรุงเทพมหานคร ๑๐๓๐๐

e-mail : Kidssada.it@ssru.ac.th

5. ภาคการศึกษาและชั้นปีที่เรียน

ภาคเรียนที่ ๑

ปีการศึกษา ๒๕๖๘

ชั้นปีที่ ๓

6. รายวิชาที่ต้องเรียนมาก่อน (Pre-requisite) (ถ้ามี)

ไม่มี

7. รายวิชาที่ต้องเรียนพร้อมกัน (Co-requisites) (ถ้ามี)

ไม่มี

8. สถานที่เรียน

คณะวิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม มหาวิทยาลัยราชภัฏสวนสุนันทา

เลขที่ ๑ ถนนอุททองนอก เขตดุสิต กรุงเทพมหานคร

9. วันที่จัดทำหรือปรับปรุงรายละเอียดของรายวิชาครั้งล่าสุด

วันที่ ๓๐ พฤษภาคม ๒๕๖๘

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

10. ความสอดคล้องระหว่างรายวิชากับวิสัยทัศน์ เป้าหมายการพัฒนาที่ยั่งยืน และข้อกำหนดตามเกณฑ์มาตรฐานอุดมศึกษาระดับปริญญาตรี

วิสัยทัศน์ของมหาวิทยาลัย “ผู้นำการสร้างมืออาชีพเพื่อพัฒนาสังคมอย่างยั่งยืน”		ส่งเสริมทักษะการเรียนรู้ด้วยตนเองในการปฏิบัติและการปรับปรุงพัฒนา งานเพื่อการประกอบอาชีพ (Lifelong learning)	ส่งเสริมทักษะด้านดิจิทัล
ผู้นำการสร้างมืออาชีพ	พัฒนาสังคมอย่างยั่งยืน (SDGs)		
[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]

ความสอดคล้องระหว่างรายวิชากับวิสัยทัศน์ เป้าหมายการพัฒนาที่ยั่งยืน และข้อกำหนดตามเกณฑ์มาตรฐานอุดมศึกษาระดับปริญญาโท

วิสัยทัศน์ของมหาวิทยาลัย “ผู้นำการสร้างมืออาชีพเพื่อพัฒนาสังคมอย่างยั่งยืน”		ส่งเสริมทักษะการเรียนรู้ด้วยตนเองและทักษะการสร้างความรู้ในการปฏิบัติ การคิดริเริ่ม สร้างสิ่งใหม่เพื่อสร้างความรู้เชิงวิชาการหรือวิชาชีพ (Lifelong learning)	ส่งเสริมทักษะด้านดิจิทัล
ผู้นำการสร้างมืออาชีพ	พัฒนาสังคมอย่างยั่งยืน (SDGs)		
[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

ความสอดคล้องระหว่างรายวิชากับวิสัยทัศน์ เป้าหมายการพัฒนาที่ยั่งยืน และข้อกำหนดตามเกณฑ์มาตรฐาน
อุดมศึกษาระดับปริญญาเอก

วิสัยทัศน์ของมหาวิทยาลัย “ผู้นำการสร้างมืออาชีพเพื่อพัฒนาสังคมอย่าง ยั่งยืน”		ส่งเสริมทักษะการเรียนรู้ด้วย ตนเองและทักษะการสร้าง ความรู้ในการปฏิบัติ การคิด ริเริ่ม สร้างสรรค์ เพื่อสร้าง องค์ความรู้ใหม่เชิงวิชาการ หรือวิชาชีพในระดับที่อ้างอิง หรือปรับใช้ในบริบทอื่นได้ (Lifelong learning)	ส่งเสริมทักษะด้าน ดิจิทัล
ผู้นำการสร้างมืออาชีพ	พัฒนาสังคมอย่างยั่งยืน (SDGs)		
[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]	[คลิกพิมพ์]

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

หมวดที่ 2 คำอธิบายรายวิชาและผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา

Section 2 Course Description and Course Learning Outcomes: CLOs

1. คำอธิบายรายวิชา

ภาษาไทย

เน้นการปฏิบัติงานทางด้านวิชาชีพ เช่น หุ่นยนต์ที่ใช้ในงานอุตสาหกรรม ระบบเครื่องมือเครื่องจักร การเลือกขนาดหุ่นยนต์ ประเภทและ ระดับความสามารถเพื่อใช้งานให้เหมาะสมกับขนาดอุตสาหกรรมประเภทต่างๆ มีการกำหนดลักษณะงานแผนการปฏิบัติงานให้นักศึกษาเพื่อการประเมินผลการศึกษา

ภาษาอังกฤษ

Focus on professional operations such as industrial robots, machine tool systems, robot size selection, types and capabilities suitable for various industries. The plan is designed for students to use to assess their own learning outcomes.

2. จำนวนชั่วโมงที่ใช้ต่อภาคการศึกษา

บรรยาย	การฝึกปฏิบัติ/งาน ภาคสนาม/การฝึกงาน	การศึกษาด้วยตนเอง
๓๐ ชั่วโมง/ภาคเรียน ๓ ชั่วโมง/สัปดาห์	๓๐ ชั่วโมง/ภาคเรียน ๓ ชั่วโมง/สัปดาห์	๗๕ ชั่วโมง/ภาคเรียน ๑๐ ชั่วโมง/สัปดาห์

ประเภทรายวิชา ☒ บรรยาย ☒ ฝึกปฏิบัติ

3. จำนวนชั่วโมงให้คำปรึกษานักศึกษารายบุคคล

3.1 การให้คำปรึกษาทางวิชาการ (อย่างน้อย 1 ชั่วโมงต่อสัปดาห์)

3.2 การนำเทคโนโลยีดิจิทัลมาใช้ในการให้คำปรึกษาทางวิชาการ

4. จุดมุ่งหมายรายวิชา

2.1 รู้เกี่ยวกับความหมายและวิวัฒนาการของหุ่นยนต์

2.2 เข้าใจประเภทของหุ่นยนต์ในอุตสาหกรรมและลักษณะการนำหุ่นยนต์ไปใช้ในงานอุตสาหกรรมในปัจจุบัน

2.3 รู้เกี่ยวกับ Software จำลองการทำงานของหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติในอุตสาหกรรม

5. ผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา (CLOs ในหลักสูตร OBE) (LOs ในหลักสูตร TQF)

CLO/LO 1 [คลิกพิมพ์]

CLO/LO 2 [คลิกพิมพ์]

CLO/LO 3 [คลิกพิมพ์]

CLO/LO 4 [คลิกพิมพ์]

CLO/LO 5 [คลิกพิมพ์]

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

6. ความสัมพันธ์ระหว่างผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับหลักสูตร (Program Learning Outcomes – PLOs) และ
ผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา (Course Learning Outcomes - CLOs)

PLOs	ความรู้ (K)	ทักษะ (S)	จริยธรรม (E)	คุณลักษณะ (C)
PLO 1				
PLO 2				
PLO 3				
PLO 4				
PLO 5				

ความสอดคล้องของ PLOs/CLOs	CLO 1	CLO 2	CLO 3	CLO 4	CLO 5
PLO 1					
PLO 2					
PLO 3					
PLO 4					
PLO 5					

CLOs	Cognitive Domain (Knowledge)						Psychomotor Domain (Skills)	Affective Domain (Attitude)
	R	U	Ap	An	Ev	C		
CLO1								
CLO2								
CLO3								
CLO4								
CLO5								

Cognitive Domain

R=Remembering U=Understanding Ap=Applying An=Analyzing Ev=Evaluating C=Creating

Psychomotor Domain

1.เลียนแบบ 2.ทำตามคำสั่ง 3.ทำเพื่อความถูกต้อง 4.ทำอย่างสร้างสรรค์ต่อเนื่อง 5.ทำได้เหมือนธรรมชาติ

Affective Domain

1.การรับ 2.การตอบสนอง 3.การให้คำนิยม 4.การจัดรวบรวม 5.การพัฒนาลักษณะนิสัยจากคำนิยม

เกณฑ์ประการประกันคุณภาพ: 1.2 หลักสูตรแสดงถึงการกำหนดผลลัพธ์การเรียนรู้ที่คาดหวังของทุกรายวิชา โดย
ถูกออกแบบและได้รับการจัดรูปแบบอย่างเหมาะสมและสอดคล้องกับผลลัพธ์การเรียนรู้ที่คาดหวังของหลักสูตร

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

ผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา (Course Learning Outcomes - CLOs) กรณีหลักสูตรแบบ OBE

CLOs	ความรู้ (K)	ทักษะทาง ปัญญา (S)	คุณธรรม จริยธรรม (E)	ทักษะความสัมพันธ์ ระหว่างบุคคลและ ความรับผิดชอบ (C)	กรณีหลักสูตร วิชาชีพมีผลลัพธ์ เฉพาะเพิ่มเติม ให้ระบุ
CLO1					
CLO2					
CLO3					
CLO4					
CLO5					

ผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา (Course Learning Outcomes - CLOs) กรณีไม่ได้ใช้หลักสูตรแบบ OBE

LOs	คุณธรรม จริยธรรม (E)	ความรู้ (K)	ทักษะ ทาง ปัญญา (S)	ทักษะ ความสัมพันธ์ ระหว่างบุคคล และความ รับผิดชอบ (C)	ทักษะการ วิเคราะห์เชิง ตัวเลข การสื่อสาร และการใช้ เทคโนโลยี สารสนเทศ (IT)	ทักษะการ จัดการเรียนรู้ (เฉพาะครู ศาสตร์) (L)
LO1						
LO2						
LO3						
LO4						
LO5						

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

7. การปรับปรุงรายวิชาตามข้อเสนอแนะจากผู้มีส่วนได้ส่วนเสีย (เปิดสอนรายวิชานี้ครั้งแรกไม่ต้องกรอก)

ข้อเสนอแนะจากผู้มีส่วนได้ส่วนเสีย	การปรับปรุงตามข้อเสนอแนะ

เกณฑ์ประการประกันคุณภาพ: 3.6 ข้อมูลการปรับปรุงรายวิชาตามข้อเสนอแนะจากผู้มีส่วนได้ส่วนเสีย เพื่อแสดงว่ากระบวนการเรียนการสอนมีการปรับปรุงอย่างต่อเนื่อง เพื่อให้มั่นใจว่าตอบโจทย์ความต้องการของภาคอุตสาหกรรมการทำงาน และสอดคล้องกับผลลัพธ์การเรียนรู้ที่คาดหวัง

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

หมวดที่ 3 การพัฒนาผู้เรียนที่สอดคล้องกับผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา (CLOs) Section 3 Student Improvement in relation to Course Learning Outcomes (CLOs)

1. ความสอดคล้องระหว่างผลลัพธ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา (CLOs/LOs) กับวิธีการสอน การวัดและการประเมินผล

CLOs LOs	ระบุ ผลลัพธ์	กลยุทธ์การสอนและการให้ผลป้อนกลับ (Active Learning) (ต้องสัมพันธ์กับหมวด 2 ข้อ 6)	วิธีวัดและ ประเมินผล
CLO 1	K		
CLO 2	S		
CLO 3	S		
CLO 4	E		
CLO 5	C		

* หลักสูตร OBE ทุกรายวิชาต้องมี CLO ให้ครบ K S E C

* หลักสูตร TQF ทุกรายวิชาต้องมี LO ให้ครบ K S E C IT

2. การกำหนดดัชนีผลลัพธ์การเรียนรู้ (Outcome Index) เกณฑ์การให้คะแนน (Rubrics) ในการวัดและประเมินต้องสอดคล้องกับ ดัชนีผลลัพธ์การเรียนรู้ (Outcome Index)

CLO 1/LO 1: ระดับ (ตาม Bloom's Taxonomy): เช่น Understanding หรือ Applying หรือ Analysis พฤติกรรมที่แสดงออกที่ต้องประเมิน (Action Verb):		
Below Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ต่ำกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 0% - 49%)	Meet Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ตรงตามเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 50% - 79%)	Exceeds Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก สูงกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 80% - 100%)

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

CLO 2/LO 2:

ระดับ (ตาม Bloom's Taxonomy):

พฤติกรรมที่แสดงออกที่ต้องประเมิน (Action Verb):

Below Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ต่ำกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 0% - 49%)	Meet Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ตรงตามเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 50% - 79%)	Exceeds Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก สูงกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 80% - 100%)

CLO 3/LO 3:

ระดับ (ตาม Bloom's Taxonomy):

พฤติกรรมที่แสดงออกที่ต้องประเมิน (Action Verb):

Below Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ต่ำกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 0% - 49%)	Meet Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ตรงตามเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 50% - 79%)	Exceeds Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก สูงกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 80% - 100%)

CLO 4/LO 4:

ระดับ (ตาม Bloom's Taxonomy):

พฤติกรรมที่แสดงออกที่ต้องประเมิน (Action Verb):

Below Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ต่ำกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 0% - 49%)	Meet Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ตรงตามเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 50% - 79%)	Exceeds Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก สูงกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 80% - 100%)

CLO 5/LO 5:

ระดับ (ตาม Bloom's Taxonomy):

พฤติกรรมที่แสดงออกที่ต้องประเมิน (Action Verb):

Below Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ต่ำกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 0% - 49%)	Meet Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก ตรงตามเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 50% - 79%)	Exceeds Expectation ผลลัพธ์ที่แสดงออก สูงกว่าเกณฑ์ที่คาดหวัง (Performance 80% - 100%)

เกณฑ์ประการประกันคุณภาพ:

3.3 มีการจัดกิจกรรมการเรียนการสอนที่หลากหลาย โดยเน้นผู้เรียนเป็นสำคัญ

3.4 มีกิจกรรมการเรียนการสอนเพื่อส่งเสริมการเรียนรู้ การเรียนรู้วิธีการเรียนรู้ และปลูกฝังให้ผู้เรียนมีทักษะการเรียนรู้ตลอดชีวิต (เช่น การตั้งคำถามอย่างสร้างสรรค์และมีวิจารณญาณ ทักษะในการประมวลผลข้อมูล ทักษะการนำเสนอแนวคิดใหม่ ๆ และแนวทางปฏิบัติใหม่ ๆ)

3.5 มีกิจกรรมการเรียนการสอนที่ส่งเสริมให้ผู้เรียนเกิดความคิดใหม่ ๆ ความคิดสร้างสรรค์ การสร้างนวัตกรรม และแนวคิดของผู้ประกอบการ

4.1 มีวิธีการประเมินผู้เรียนที่หลากหลาย โดยสอดคล้องกับการบรรลุผลสำเร็จของผลการเรียนรู้ที่คาดหวังและวัตถุประสงค์การเรียนการสอน

4.2 นโยบายการประเมินผู้เรียน การอุทธรณ์ผลการประเมินถูกแสดงไว้อย่างชัดเจน มีการสื่อสารไปยังผู้เรียนและนำไปใช้อย่างสม่ำเสมอ

4.3 การประเมินผู้เรียนต้องมีมาตรฐานและกระบวนการที่แสดงความก้าวหน้าและการสำเร็จการศึกษาของผู้เรียนไว้อย่างชัดเจน มีการสื่อสารไปยังผู้เรียน และนำไปใช้อย่างสม่ำเสมอ

4.4 วิธีการประเมินผู้เรียนต้องแสดงให้เห็นถึงเกณฑ์การให้คะแนน (rubrics) การเฉลยคำตอบ (marking schemes) เวลาในการประเมิน (timelines) และกฎระเบียบในการประเมิน (regulations) โดยวิธีการประเมินเหล่านี้ต้องมีความเที่ยงตรง คงเส้นคงวา และยุติธรรม

4.5 วิธีการประเมินผู้เรียนต้องแสดงถึงการบรรลุผลสำเร็จของผลการเรียนรู้ที่คาดหวังระดับหลักสูตร และผลการเรียนรู้ระดับรายวิชา

4.6 มีการป้อนกลับผลการประเมินให้แก่ผู้เรียนอย่างทันท่วงที

4.7 การประเมินผู้เรียนและกระบวนการ มีการทบทวนและปรับปรุงอย่างต่อเนื่อง เพื่อให้มั่นใจว่าตอบโจทย์ความต้องการของภาคอุตสาหกรรมการทำงาน และสอดคล้องกับผลการเรียนรู้ที่คาดหวัง

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

หมวดที่ 4 แผนการสอนและการประเมิน

Section 4 Lesson Plan and Assessments

1. แผนการสอน (จัดการเรียนการสอนไม่น้อยกว่า 15 สัปดาห์)

สัปดาห์ที่	หัวข้อ	CLOs	จำนวน ชั่วโมง	กิจกรรมการเรียนรู้ การสอน และสื่อการเรียนรู้	ผังการทดสอบ	อาจารย์ ผู้สอน
1	ความหมายและวิวัฒนาการของหุ่นยนต์		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์
2	ประเภทของหุ่นยนต์ในอุตสาหกรรม		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์
3	ลักษณะการนำหุ่นยนต์มาใช้งานในอุตสาหกรรมในปัจจุบัน		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์
4	พื้นฐานการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์
5	โครงสร้างกายภาพของหุ่นยนต์ และ องค์ประกอบโครงสร้างอื่นๆ		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์
6	การควบคุมหุ่นยนต์อุตสาหกรรมด้วย Software เขียนโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์
7	การควบคุมหุ่นยนต์อุตสาหกรรมด้วย Software เขียนโปรแกรมควบคุมหุ่นยนต์		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการนำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิรัตน์

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

สัปดาห์ที่	หัวข้อ	CLOs	จำนวน ชั่วโมง	กิจกรรมการเรียนรู้ การสอน และสื่อการเรียนรู้	ผังการทดสอบ	อาจารย์ ผู้สอน
8	สอบกลางภาค					
9	การเรียนรู้โครงสร้างโดยรวมของ แขนกล		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์
10	การเรียนรู้โครงสร้างโดยรวมของ แขนกล		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์a
11	ปฏิบัติการควบคุมการเคลื่อนที่		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์
12	ปฏิบัติการควบคุมการเคลื่อนที่		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์
13	ปฏิบัติการควบคุมการเคลื่อนที่		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์
14	การเขียนโปรแกรมควบคุม ตำแหน่ง และการควบคุมการ เคลื่อนที่		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์
15	การเขียนโปรแกรมควบคุม ตำแหน่ง และการควบคุมการ เคลื่อนที่		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint - อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์
16	การเขียนโปรแกรมควบคุม ตำแหน่ง และการควบคุมการ เคลื่อนที่		ป2	-บรรยายประกอบสื่อการ นำเสนอ PowerPoint -		กฤษฎา อิทธิโพธิ รัตน์

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

สัปดาห์ที่	หัวข้อ	CLOs	จำนวน ชั่วโมง	กิจกรรมการเรียนรู้ การสอน และสื่อการเรียนรู้	ผลการทดสอบ	อาจารย์ ผู้สอน
				อภิปราย ชักถามและตั้งคำถาม -ปฏิบัติการ		
17	สอบปลายภาค					

หมายเหตุ:

1. ท คือ ภาคทฤษฎี และ ป คือ ภาคปฏิบัติ
2. ระบุตัวย่อชื่ออาจารย์ผู้สอน XXX ชื่อ สกุล เช่น NTP: ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร.ณัฐภัทร
3. กิจกรรมการสอน (Teaching Activities) หมายถึง กิจกรรมและสื่อที่ผู้สอนนำมาใช้เพื่อนำพาการเรียนรู้ และ กิจกรรมการเรียนรู้ (Learning Activities) หมายถึง กิจกรรมที่ผู้สอนต้องกำหนดและมอบหมายให้ในชั้นเรียน (หรือนอกชั้นเรียน) เพื่อให้ผู้เรียนได้เกิด “ประสบการณ์การเรียนรู้” ด้วยตนเอง
4. ระบุตัวย่อผลการทดสอบ เช่น Q: แบบทดสอบย่อย (Quiz) A: การมอบหมายงาน (Assignments) M: การทดสอบกลางภาค (Midterm)

2. แผนการประเมิน (ระบุสัปดาห์ที่ประเมิน)

การวัดและประเมินผล	สัดส่วน	CLO 1	CLO 2	CLO 3	CLO 4	CLO 5
ทดสอบย่อย Q	10%					
การมอบหมายงาน A	30%					
โครงงานและการนำเสนอ P	20%					
สอบกลางภาค M	20%					
สอบปลายภาค F	20%					

3. ผลการทดสอบ (Test Blueprint ระบุหัวข้อและจำนวนข้อสอบ/ข้อประเมิน/การมอบหมายงาน)

หัวข้อ	สัดส่วน	CLO 1	CLO 2	CLO 3	CLO 4	CLO 5
ทดสอบย่อย	10%					
การคิดเชิงคำนวณ อัลกอริทึม						
การเขียนโปรแกรมด้วยภาษาไพทอนเบื้องต้น						
การมอบหมายงาน	30%					
โครงงานและการนำเสนอ	20%					
สอบกลางภาค	20%					
สอบปลายภาค	20%					

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

4. เกณฑ์ประเมินผลการเรียน

ร้อยละ	ระดับผลการเรียน	ความหมาย
86 – 100	A	ดีเยี่ยม
82 – 85	A-	ดีเยี่ยม
78 – 81	B+	ดีมาก
74 – 77	B	ดี
70 – 73	B-	ค่อนข้างดี
66 – 69	C+	ปานกลางค่อนข้างดี
62 – 65	C	ปานกลาง
58 – 61	C-	ปานกลางค่อนข้างอ่อน
54 – 57	D+	ค่อนข้างอ่อน
50 – 53	D	อ่อน
46 – 49	D-	อ่อนมาก
0 – 45	F	ตก

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

5. เกณฑ์ประเมินการบรรลุผลสัมฤทธิ์การเรียนรู้ระดับรายวิชา

ระดับการบรรลุผล	เกณฑ์การบรรลุผล	คำอธิบาย
บรรลุผลระดับที่ 3	จำนวนผู้เรียนไม่น้อยกว่า 80% อยู่ในหมวดหมู่ใดหมวดหมู่หนึ่ง “ระดับ 2 ตรงตามความคาดหวัง” หรือ “ระดับ 3 สูงกว่าความคาดหวัง”	แสดงถึงผลการเรียนรู้ที่มีความโดดเด่น โดยผู้เรียนส่วนใหญ่สามารถทำได้เกินความคาดหวังตามที่กำหนดไว้ เช่น การทำคะแนนเกินเกณฑ์มาตรฐาน และแสดงให้เห็นถึงความสามารถในการประยุกต์ใช้ความรู้ในสถานการณ์ที่ซับซ้อน
บรรลุผลระดับที่ 2	จำนวนผู้เรียน 60-79% อยู่ในหมวดหมู่ใดหมวดหมู่หนึ่ง “ระดับ 2 ตรงตามความคาดหวัง” หรือ “ระดับ 3 สูงกว่าความคาดหวัง”	แสดงถึงผลการเรียนรู้ที่เป็นไปตามความคาดหวัง ผู้เรียนส่วนใหญ่สามารถบรรลุเป้าหมายขั้นต่ำได้ โดยผลการเรียนสะท้อนให้เห็นถึงความเข้าใจและการนำความรู้ไปใช้ในระดับพื้นฐานได้ดี
บรรลุผลระดับที่ 1	จำนวนผู้เรียนน้อยกว่า 60% อยู่ในหมวดหมู่ใดหมวดหมู่หนึ่ง “ระดับ 2 ตรงตามความคาดหวัง” หรือ “ระดับ 3 สูงกว่าความคาดหวัง”	แสดงถึงผลการเรียนรู้ที่ยังต่ำกว่าเกณฑ์ความคาดหวัง ผู้เรียนส่วนใหญ่อาจยังไม่สามารถบรรลุผลสัมฤทธิ์ที่ตั้งไว้ในระดับที่น่าพึงพอใจ และจำเป็นต้องมีการปรับปรุงหรือพัฒนาการเรียนรู้เพิ่มเติม

เกณฑ์ประการประกันคุณภาพ:

4.5 วิธีการประเมินผู้เรียนต้องแสดงถึงการบรรลุผลสำเร็จของผลการเรียนรู้ที่คาดหวังระดับหลักสูตร และผลการเรียนรู้ระดับรายวิชา

หมวด 5 สื่อการเรียนรู้และสิ่งสนับสนุนการเรียนรู้ Section 5 Learning Resources and Support Facilities

1. สื่อการเรียนรู้และสิ่งสนับสนุนการเรียนรู้

1.1 Industrial Robotics & Mechatronics Applications, Se-ed

1.2 โกวิท โชวสุวรรณ (2550). คู่มือนักสร้างหุ่นยนต์. กรุงเทพฯ : บริษัท ซีเอ็ดดูเคชั่น จำกัด

2. แพลตฟอร์มการเรียนรู้

<https://ssrudlp.ssru.ac.th/>

3. สื่อการเรียนรู้จากแหล่งภายนอก

3.1 <https://ssrudlp.ssru.ac.th/>

3.2 YouTube

3.3 e-learning

4. งานวิจัยประกอบการเรียนรู้ในรายวิชา (ถ้ามี)

เกณฑ์ประการประกันคุณภาพ:

3.4 มีกิจกรรมการเรียนการสอนเพื่อส่งเสริมการเรียนรู้ การเรียนรู้วิธีการเรียนรู้ และปลูกฝังให้ผู้เรียนมีทักษะการเรียนรู้ตลอดชีวิต (เช่น การตั้งคำถามอย่างสร้างสรรค์และมีวิจารณญาณ ทักษะในการประมวลผลข้อมูล ทักษะการนำเสนอแนวคิดใหม่ ๆ และแนวทางปฏิบัติใหม่ ๆ)

หมวด 6 การประเมินและการปรับปรุงรายวิชา

Section 6 Course Evaluation and Improvement

1. การประเมินรายวิชาโดยนักศึกษา

- ☐ ☐ แบบประเมินรายวิชา
- ☐ ☐ แบบประเมินสำหรับการประเมินอาจารย์ (เว็บไซต์ reg)
- ☐ ☐ การสนทนา แลกเปลี่ยนความคิดเห็นระหว่างอาจารย์และนักศึกษา
- ☐ ☐ การสะท้อนพฤติกรรมของนักศึกษา
- ☐ ☐ การรับข้อเสนอแนะจากนักศึกษา ผ่านช่องทางการสื่อสารที่อาจารย์กำหนด
- ☐ ☐ อื่นๆ (ระบุ) ...

2. กลยุทธ์ในการประเมินการจัดการเรียนการสอน

- ☐ ☐ ผลการสอบของนักศึกษา
- ☐ ☐ การตรวจสอบ/การยืนยันผลการเรียนรู้ทางวิชาการและผลลัพธ์การเรียนรู้ของนักศึกษา
- ☐ ☐ การประเมินโดยคณะกรรมการสอบ
- ☐ ☐ การสังเกตการณ์โดยทีมผู้สอน
- ☐ ☐ การสังเกตการณ์โดยผู้มีส่วนได้เสีย (ระบุ) ...
- ☐ ☐ อื่นๆ (ระบุ) ...

3. แผนการปรับปรุงการดำเนินการรายวิชา

- ☐ ☐ การจัดสัมมนาหรือการประชุมเกี่ยวกับการสอนและการเรียนรู้ กับ ผู้มีส่วนได้เสีย
- ☐ ☐ การทำวิจัยด้านการจัดการเรียนรู้ทั้งในและนอกห้องเรียน
- ☐ ☐ อื่นๆ (ระบุ) ...

4. การทวนสอบผลลัพธ์การเรียนรู้ของนักศึกษาที่สอดคล้องกับ PLOs และ CLOs

- ☐ ☐ การจัดตั้งคณะกรรมการเพื่อตรวจสอบผลการประเมินผลลัพธ์การเรียนรู้
เช่น การตรวจสอบข้อสอบ การตรวจสอบการมอบหมายงาน การให้คะแนน และการประเมินผล
- ☐ ☐ การทบทวนการให้คะแนนและการประเมินโดยคณะกรรมการวิชาการของคณะ/ภาควิชา
- ☐ ☐ การตรวจสอบผลการให้คะแนนโดยการสุ่มตรวจจากอาจารย์/ผู้เชี่ยวชาญที่ไม่ได้
รับผิดชอบหลักสูตรนั้น
- ☐ ☐ อื่นๆ (ระบุ) ...

5. แผนการทบทวนและปรับปรุงรายวิชา

- ☐ ☐ การปรับปรุงรายวิชาประจำปีตามข้อเสนอแนะของผู้ตรวจสอบในข้อ 4
- ☐ ☐ การปรับปรุงรายวิชาประจำปีโดยพิจารณาจากการประเมินและความคิดเห็นของนักศึกษา
- ☐ ☐ อื่นๆ (ระบุ) ...

รหัสวิชา RBE3001

ชื่อรายวิชา ฝึกปฏิบัติวิศวกรรมหุ่นยนต์ 2

หน่วยกิต 1(0-2-1)

ระดับปริญญาตรี

หลักสูตร วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

คณะ/วิทยาลัย วิศวกรรมศาสตร์และเทคโนโลยีอุตสาหกรรม

กฤษฎา อิทธิไพริตน์

อาจารย์ กฤษฎา อิทธิไพริตน์

อาจารย์ผู้รับผิดชอบรายวิชา

วันที่ 20 มิถุนายน 2568