

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายณัฐวุฒิ ชินธเนศ	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	
การดำรงตำแหน่งบริหาร -	
การศึกษา วศ.ม. วิศวกรรมไฟฟ้า, มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, ไทย, 2549 วศ.บ. วิศวกรรมไฟฟ้า (เกียรตินิยมอันดับ 1 ลำดับที่ 1), มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, ไทย, 2546	
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ วิศวกรรมไฟฟ้า ระบบควบคุม	
งานสอน App. Artificial Neural Networks & Fuzzy Logic Control & Measurement Laboratory Electrical Engineering Laboratory I Electrical Engineering Laboratory II Electrical Engineering Project I Electrical Engineering Project II Electromechanical Energy Conversion Lab. I Industrial Auto. and Control Industrial Auto.and Control Laboratory Industrial Automation and Control Industrial Automation and Control Laboratory Linear Control Systems Process Control Laboratory	
โครงการวิจัย ปี 2551 การเพิ่มประสิทธิภาพกระบวนการการผลิตไบโอดีเซลที่มีข้อจำกัดทางด้านพลังงาน (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากคณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ปี 2551 การออกแบบอุปกรณ์ควบคุมระดับของเหลวภายในถังบรรจุระบบ 3 ถังโดยใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์เป็นตัวควบคุมเพื่อใช้ในกระบวนการผลิต (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากคณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ปี 2553-2554 มัลติมอเตอร์ไดรฟ์สำหรับหุ่นยนต์และแอปพลิเคชันทางอุตสาหกรรม (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานกองทุนสนับสนุนการวิจัย ปี 2554 การพัฒนาต้นแบบวงจรขับและตัวควบคุมมอเตอร์ดีซีไม่มีแปรงถ่าน (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2556-2557 โครงการชดเชยระบบสมองกลฝังตัวแบบกราฟิกสำหรับภาคการเกษตร (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากโรงเรียนนายเรือ สำนักงานพัฒนาการวิจัยการเกษตร (องค์การมหาชน) (สวก.) และบริษัทเอมเมจัน จำกัด ปี 2558-2560 การควบคุมไม่เชิงเส้นเชิงเรขาคณิตแบบคงทน (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนส่วนตัว ปี 2564-2565 การควบคุมการสั่นแบบทนทานและวงจรวาในพื่นที่จำเพาะของโครงสร้างสมาร์ท (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนรายได้คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์	
บทความวิจัยในวารสารวิชาการ ระดับนานาชาติ - Peerayot Sanposh, Natthawut Chinthaned, "Handling Torque Input Constraints under Robust Nonlinear Regulation Control of Robotic Systems with Parametric Uncertainties", International Review of Automatic Control 13 (3) (2020) 117-127	
บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ ระดับชาติ - รพีพงศ์ รัตนวรัญญกุล , Peerayot Sanposh, กนกเวทย์ ตั้งพิมพ์รัตน์, Natthawut Chinthaned, "Path Planning and Friction Feedforward Compensation Design for Efficiency Improvement in CNC Machines", การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 32 (2009) - ชุตินา เหล่าสะพาน, Peerayot Sanposh, Natthawut Chinthaned, "Design and Implementation of Feedforward Control for Servo Motor ", การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 32 (2009) - Natthawut Chinthaned, Peerayot Sanposh, "Level Control of Two Tank System with Parametric Uncertainties under Input Constraint", การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 42 (EECON-42) (2019) ระดับนานาชาติ - นคร ตีรสิงห์หงษ์, Peerayot Sanposh, Natthawut Chinthaned, Penjit Srinophakun, "Temperature Control of Koji Process by using Fuzzy PD Controller", Tthe 2008 Electrical Engineering/ Electronics, Computer, Telecommunications, and Information Technology (ECTI) International Conference (2008)	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายณัฐวุฒิ ชินธเนศ	
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
<ul style="list-style-type: none">- Natthawut Chinthaned, Peerayot Sanposh, "Robust Geometric Control of a Two-Tank System", The 13-th International Conference on Electrical Engineering/Electronics, Computer, Telecommunications and Information Technology (ECTI-CON216), (2016)- นายสุรเทพ นิลนนท์, Natthawut Chinthaned, Peerayot Sanposh, "Robust H infinity Control of Robotic System with Parametric Uncertainties based on LMI Pole Placement", 1st International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics, ICA-SYMP 2019 (2019)	

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2551 - 15 เมษายน 2564