

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายพุฒิพงศ์ ขุนทรง	
ตำแหน่งทางวิชาการ	สังกัด ส่วนกลางคณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
การดำรงตำแหน่งบริหาร -	
การศึกษา วศ.ม.(วิศวกรรมเครื่องกล), มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, ไทย,	
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ	
งานสอน Computer Applications in Manufacturing Process Creative Problem Solving and Critical Thinking Skills Engineering Drawing Engineering Mechanical II Engineering Mechanical II Engineering Mechanics 2 Engineering Mechanics I Engineering Mechanics II Mechanical and Design Engineering Project Mechanical and Design Engineering Project Preparation Mechanical and Manufacturing Engineering Laboratory I Mechanical and Manufacturing Engineering Laboratory II Mechanical and Manufacturing Engineering Laboratory II Mechanical and Manufacturing Engineering Project Mechanical and Manufacturing Engineering Project Preparation Mechanical and Manufacturing Engineering projects Preparation Mechanical Engineering and Production System Project Mechanical Engineering and Production System Project Preparation Mechanical Engineering Laboratory Mechanical Engineering Laboratory 1 Mechanical Engineering Laboratory I Mechanical Engineering Project Mechanical Engineering Project Preparation Mechanical Engineering Projects Preparation Seminar Special Mechanical Engineering Laboratory Special Problems	
โครงการวิจัย ปี 2559-2560 โครงการวิจัยการพัฒนากระบวนการผลิตอัตโนมัติเพื่อประกอบเข้ากับแขนกลอุตสาหกรรม (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานพัฒนาเทคโนโลยีอวกาศและภูมิสารสนเทศ (องค์การมหาชน) ปี 2561-2563 ระบบต้นแบบประเมินความสามารถในการทรงตัวสำหรับผู้สูงอายุ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากโครงการบูรณาการคณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา	
บทความวิจัยในวารสารวิชาการ ระดับชาติ - kittipong yaovaja, Yuttasak Promtaen, Boonthum Wongchai, Putthipong Khunsong, "Prototyping and Control of a 2-DOF Serial Flexible-Joint Robot by using Fuzzy Control System", Journal of Research and Applications in Mechanical Engineering 7 (2) (2019) 134-144	
บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ ระดับชาติ - kittipong yaovaja, Yutthasak Promtaeng, Boonthum Wongchai, Putthipong Khunsong, "Prototyping and Control of a 2-DOF Serial Flexible-joint Robot by using Fuzzy Control System", การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมเครื่องกลแห่งประเทศไทย ครั้งที่ 33 (2019)	
รางวัลผลงานนำเสนอในการประชุมวิชาการ - Best Paper Award (บทความดีเด่น) ประจำปี 2562 เรื่อง "Prototyping and Control of a 2DOF Serial Flexiblejoint Robot by using Fuzzy Control System" จาก สมาคมวิศวกรเครื่องกลไทย (Thai Society of Mechanical Engineers)	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายพุดผิงศ์ ขุนทรง	
ตำแหน่งทางวิชาการ	สังกัด ส่วนกลางคณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2559 - 22 ตุลาคม 2563