

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายกิตติพงษ์ ยาวาจา	
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
การดำรงตำแหน่งบริหาร -	
การศึกษา วศ.ด. (เครื่องกล), มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ (บางเขน), ไทย, 2558 วศ.ม. (เครื่องกล), มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ (บางเขน), ไทย, 2551 วศ.บ. (เครื่องกล), มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ (บางเขน), ไทย, 2549	
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ การควบคุมอัตโนมัติขั้นสูง (Advanced Automatic Control), ระบบควบคุมเครื่องยนต์และยานยนต์ (Automotive Control), หุ่นยนต์ และระบบอัตโนมัติ (Robotics and Automation)	
งานสอน Advanced Automatic Control Automatic Production System Automotive Dynamic Automotive Dynamics Automotive Engineering I computer software and applications Design and Analysis in Mechatronics Design and Analysis of Mechatronics Systems Engineering Lab 2 Engineering Measurements Engineering Project Essential Computer Tools and Skills Fuzzy Logic Control for Mechanical Engineering Fuzzy Logic Control in Mechanical Engineering Fuzzy Logic for Mechanical Engineering Mechanical and Design Engineering Project Mechanical and Design Engineering Project Preparation Mechanical and Manufacturing Engineering Project Mechanical and Manufacturing Engineering projects Preparation Mechanical Engineering and Production System Project Mechanical Engineering and Production System Project Preparation Mechanical Engineering Laboratory II Mechanics of Vehicles Research Methods in Mechanical and Design Engineering Robotics Exploation Seminar Special Mechanical Engineering Laboratory Thesis	
โครงการวิจัย ปี 2559 กล้องส่องกลสำหรับปรับเปลี่ยนเครื่องยนต์ดีเซล เพื่อใช้เชื้อเพลิงแก๊สในเชิงพาณิชย์ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2558-2562 การออกแบบและพัฒนาระบบควบคุมเครื่องยนต์ดีเซลกับก๊าซธรรมชาติเพื่อลดมลพิษจาก PM2.5 (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนส่วนตัว ปี 2560 การออกแบบระบบควบคุมและลดการสิ้นเปลืองของแขนกลข้อต่อยืดหยุ่นแบบหลายข้อต่อ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2561-2563 การออกแบบเครื่องยนต์หลังระบบอัตโนมัติ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนส่วนตัว ปี 2561-2562 การออกแบบและควบคุมระบบการจำลองการเคลื่อนที่ด้วยโครงสร้างแบบสัจวัต (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนส่วนตัว ปี 2561-2562 ระบบฝึกสอนคนขับด้วยเครื่องจำลองการขับรถไฟฟ้า (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานพัฒนาวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีแห่งชาติ (สวทช.) ปี 2561-2563 การสร้างต้นแบบเครื่องยนต์หลังระบบอัตโนมัติ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากคณะวิศวกรรมศาสตร์ ศรีราชา ปี 2561-2563 ระบบต้นแบบประเมินความสามารถในการทรงตัวสำหรับผู้สูงอายุ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากโครงการบูรณาการคณะวิศวกรรมศาสตร์ ศรีราชา ปี 2562 โครงการพัฒนากรณีการใช้ 5G เชื่อมโยงหุ่นยนต์อุตสาหกรรมและระบบอัตโนมัติสำหรับอุตสาหกรรม (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนส่วนตัว ปี 2561-2562 การพัฒนาระบบอัตโนมัติสำหรับการหยิบและจัดเรียงวัตถุดิบในการผลิตอาหาร (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากโครงการบูรณาการคณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา ปี 2563-2564 โครงการพัฒนาระบบอัตโนมัติสำหรับการติดตามทรัพย์สินด้วยระบบบอกตำแหน่งแบบเรียลไทม์โดยใช้เทคโนโลยีวงกว้างพิเศษในโรงงานอาหารสัตว์เบทาโกร (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานการวิจัยแห่งชาติ (วช.)	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายกิตติพงษ์ ยาวาจา	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
ปี 2563-2564 โครงการทุนย่นต์เคลื่อนที่ไร้สาย และแพลตฟอร์ม Big data analytic สำหรับสนับสนุนการทำงานของเกษตรกรแปลงใหญ่ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากกองทุนพัฒนาดิจิทัลเพื่อเศรษฐกิจและสังคม	
ปี 2563-2565 การวิจัยและพัฒนาระบบแรงป้อนกลับสำหรับชุดจำลองการขับเพื่อการฝึกเสมือนจริง (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานปลัดกระทรวงการอุดมศึกษา วิทยาศาสตร์ วิจัยและนวัตกรรม	
บทความวิจัยในวารสารวิชาการ	
ระดับชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - Withit Chatlatanagulchai, kittipong yaovaja, Taweedej Sirithanapipat, "Design of Servo Systems for a Two-wheeled Robot using Integrators-augmented Observer-based LQR", Journal of Research in Engineering and Technology 5 (4) (2008) - kittipong yaovaja, "Knock Detection and Control Algorithm of Diesel-Dual-Fuel Engine Using Practical Multivariable Control", วารสารวิจัยราชภัฏพระนคร สาขาวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี 12 (2) (2017) 36-49 - 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 	
ระดับนานาชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - kittipong yaovaja, Withit Chatlatanagulchai, "Knock Control in a Diesel-Dual-Fuel Premixed-Charge-Compression-Ignition (DF-PCCI) Engine Using a Fuzzy Supervisory System", Kasetsart Journal - Natural Science 48 (1) (2014) 120-138 - Withit Chatlatanagulchai, kittipong yaovaja, "Fuzzy Learning Control of Rail Pressure in Diesel-Dual-Fuel Premixed-Charge-Compression-Ignition Engine", Kasetsart Journal - Natural Science 49 (2) (2015) 251-262 	
บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ	
ระดับชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - kittipong yaovaja, Withit Chatlatanagulchai, "Optimal Control of a Two-wheeled Robot with High Bandwidth Tilt Measurement", การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมเครื่องกลแห่งประเทศไทยครั้งที่ 22 (2008) - kittipong yaovaja, Withit Chatlatanagulchai, "Idle Speed Control of Dual Fuel Diesel Engine with Natural Gas using Fuzzy Controller", การประชุมทางวิชาการของมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ครั้งที่ 54 (2016) - 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) - Rotchana Prapainop, kittipong yaovaja, "User satisfaction survey of the developed back-stretching machine", การประชุมทางวิชาการทางกายศาสตร์แห่งชาติ ครั้งที่ 3 (2019) 	
ระดับนานาชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - Withit Chatlatanagulchai, kittipong yaovaja, ชินภัทร เจริญประยูร, กฤษฎา วรรณทอง, "Air-Fuel Ratio Regulation with Optimum Throttle Opening in Diesel-Dual-Fuel Engine", SAE 2010 International Powertrains, Fuels & Lubricants Meeting (2010) - Withit Chatlatanagulchai, kittipong yaovaja, ชินภัทร เจริญประยูร, กฤษฎา วรรณทอง, "Gain-Scheduling Integrator-Augmented Sliding-Mode Control of Common-Rail Pressure in Diesel-Dual-Fuel Engine", SAE 2010 International Powertrains, Fuels & Lubricants Meeting (2010) - Withit Chatlatanagulchai, kittipong yaovaja, ชินภัทร เจริญประยูร, กฤษฎา วรรณทอง, "Air/Fuel Ratio Control in Diesel-Dual-Fuel Engine by Varying Throttle, EGR Valve, and Total Fuel", SAE 2010 Powertrains Fuels & Lubricants Meeting (2010) - kittipong yaovaja, Withit Chatlatanagulchai, Pisai Yaemprasuan, "Anti-delay closed-loop input shaper to improve manual control of flexible system", American Control Conference (ACC), 2017 (2017) - Withit Chatlatanagulchai, kittipong yaovaja, Puwadon Poedaeng, "Closed-Loop Signal Shaping With Inner-Loop Model Matching", International Mechanical Engineering Congress and Exposition (IMECE) (2017) - kittipong yaovaja, "Ball Balancing on a Stewart Platform using Fuzzy Supervisory PID Visual Servo Control", 5th International Conference on Advance Informatics: Concepts, Theory And Applications. (2018) - kittipong yaovaja, Jakkarin KLUNNGIEN, "Teleoperation of an Industrial Robot using a Non-Standalone 5G Mobile Network", International Conference on Unmanned System Application -Geoinformatics, Agriculture, Manufacturing & Environment (2019) - kittipong yaovaja, Pongsakon Bamrungthai, PRAPAPAN KETSARAPONG, "Design of an Autonomous Tracked Mower Robot using Vision-Based Remote Control", International Conference on Unmanned System Application -Geoinformatics, Agriculture, Manufacturing & Environment (2019) 	
รางวัลผลงานวิจัย/สิ่งประดิษฐ์	
<ul style="list-style-type: none"> - รางวัลผลงานวิจัยที่สร้างผลกระทบมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ปี 2557 ระดับ SILVER ประจำปี 2559 เรื่อง "กล่องสมองกลสำหรับปรับเปลี่ยนเครื่องยนต์ดีเซลเพื่อใช้เชื้อเพลิงแก๊สในเชิงพาณิชย์" จาก มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ 	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายกิตติพงษ์ เยาวาจา	
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
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)	

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2551 - 22 ตุลาคม 2563