

ประวัติ

อาจารย์วุฒิพงศ์ ขุนทรง

Aj. Putthipong Khunsong

โทรศัพท์ : 0909843123

E-Mail Address : putthipong.khu@siam.edu



1. ประวัติการศึกษา

1.1 วุฒิมการศึกษ

ระดับปริญญา	ชื่อปริญญา	สาขาวิชา	สถาบันการศึกษา	วัน/เดือน/ปีที่จบ
ปริญญาโท	วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต (วศ.ม.)	วิศวกรรมเครื่องกล	มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์	16 มิถุนายน 2554
ปริญญาตรี	วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต (วศ.บ.)	วิศวกรรมเครื่องกล	มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตศรีราชา	8 มีนาคม 2550

1.2 หัวข้อวิทยานิพนธ์

ปริญญาโท: "Intelligent Car Obstacle Avoidance on Horizontal Ground Using Machine Vision and PID Controller"

1.3 ใบอนุญาตประกอบวิชาชีพวิศวกรรมควบคุม

ได้รับใบอนุญาตประกอบวิชาชีพวิศวกรรมควบคุม สาขาวิศวกรรมเครื่องกล ระดับสามัญวิศวกร เลขทะเบียน สก. 4341

1.4 เครื่องราชอิสริยาภรณ์

ได้รับเครื่องราชอิสริยาภรณ์ดิเรกคุณาภรณ์ ชั้นที่ 5 ชื่อ เบญจมดิเรกคุณาภรณ์ เมื่อปี พ.ศ. 2557

2. ประสบการณ์การทำงาน

พ.ศ. 2555-2565 อาจารย์ประจำภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขต ศรีราชา

พ.ศ. 2566-ปัจจุบัน อาจารย์ประจำภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยสยาม

3. ความเชี่ยวชาญ

- 1) Automatic Control
- 2) Robotic
- 3) CAD/CAM/CAE

4. ผลงานทางวิชาการที่ได้รับการตีพิมพ์

1. พุฒิพงศ์ ขุนทรง, พงศกร บำรุงไทย, ประภาพรณ เกษราพงศ์, ทรงชัย จิตภักดิ์สินรินทร์, กิตติพงษ์ เยาวาจา รุ่งเพชร สงวนพงษ์ และ น้ำผึ้ง ปุณณนรินทร์ (2022) “ระบบวัดค่าจุดศูนย์กลางแรงดันแบบเวลาจริงสำหรับประเมินความสามารถในการทรงตัวในผู้สูงอายุ” วารสารวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี หัวเฉียวเฉลิมพระเกียรติ ปีที่ 8 ฉบับที่ 2 (2022): กรกฎาคม-ธันวาคม 2565

2. ชาญชัย วิรุณฤทธิชัย, สมบัติ หิรัญวรรณพงษ์, สุพจน์ สุดกรยุทธ์, รัตนะ เลहनินช, อรรถพร สกุศลสม, พุฒิพงศ์ ขุนทรง (2023) “การออกแบบเพื่อลดต้นทุนและวิเคราะห์ค่าความปลอดภัยสำหรับฐานรองรับปั๊มด้วยระเบียบวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์” การประชุมมหาดใหญ่วิชาการระดับชาติและนานาชาติ ครั้งที่ 14

3. ชาญชัย วิรุณฤทธิชัย, วุฒิกรณ์ จรรย์ตันติเวทย์, วิชญธร รัชชิธารณ์, พุฒิพงศ์ ขุนทรง, “การออกแบบและวิเคราะห์ค่าความโค้งตัวและค่าความปลอดภัยเครื่องเปิดและปิดฝาที่อบบ้านน้ำเสียต้นทุนต่ำ”, การประชุมวิชาการวิศวกรรมและการก่อสร้างระดับชาติครั้งที่ 3, 18 – 19 พฤษภาคม 2566 (การนำเสนอบทความแบบออนไลน์)

4.Chatlatanagulchai W., K.Putthipong (2009) Output-Feedback Adaptive Pole Placement Control of a Pendulum with Time-Varying Payload , journal of research in engineering and technology

5..K.Putthipong, Chatlatanagulchai W., Poranat Visuwan,(2011) ,"Intelligent Car Obstacle Avoidance on Horizontal Ground Using Machine Vision and PID Controller", The 25th Conference of The Mechanical

6. Chatlatanagulchai W., **K.Putthipong**. (2015) Input Shaping for Configuration-Dependent Systems Using Fuzzy Interpolator, The 29th Conference of The Mechanical Engineering Network of Thailand Engineering Network of Thailand

7. K.Yaovaja, Yuttasak Promtaen, Wongchai B.,**K.Putthipong**. (2019), "Prototyping and Control of a 2-DOF Serial Flexible-Joint Robot by using Fuzzy Control System, Journal of Research and Applications in Mechanical Engineering (JRAME)

8.. พุฒิพงศ์ ขุนทรง และ ณรงค์ชัย จินดาประกาย “Design Prototype of Intelligent Rotary Car Parking System” การประชุมวิชาการ ครั้งที่ 3 มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตศรีราชา