

แผนการศึกษา

ปีที่ 1 ภาคการศึกษาที่ 1

จำนวนหน่วยกิต (ชม.บรรยาย - ชม.ปฏิบัติการ - ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

| | | |
|----------|--------------------------------|-------------------------|
| 01417167 | คณิตศาสตร์วิศวกรรม I | 3(3-0-6) |
| 01420111 | ฟิสิกส์ทั่วไป I | 3(3-0-6) |
| 01420113 | ปฏิบัติการฟิสิกส์ I | 1(0-3-2) |
| 01999111 | ศาสตร์แห่งแผ่นดิน | 2(2-0-4) |
| 03603101 | การโปรแกรมคอมพิวเตอร์เบื้องต้น | 3(2-3-6) |
| 03604281 | การฝึกงานโรงงาน | 1(0-3-2) |
| 03607151 | เปิดโลกวิทยาการหุ่นยนต์ | 3(3-0-6) |
| | วิชาภาษาต่างประเทศ | 3(- -) |
| | วิชาศึกษาทั่วไป | 1(- -) |
| | รวม | <u>20(- -)</u> |

ปีที่ 1 ภาคการศึกษาที่ 2

จำนวนหน่วยกิต (ชม.บรรยาย - ชม.ปฏิบัติการ - ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

| | | |
|----------|-----------------------------------------------------------------|-------------------------|
| 01417168 | คณิตศาสตร์วิศวกรรม II | 3(3-0-6) |
| 03604223 | หลักพื้นฐานทางกลศาสตร์วิศวกรรม | 3(3-0-6) |
| 03607131 | การโปรแกรมคอมพิวเตอร์สำหรับการประยุกต์ ทางด้านหุ่นยนต์ | 3(2-3-6) |
| 03607161 | การออกแบบใช้คอมพิวเตอร์ช่วยสำหรับการประยุกต์ ทางด้านหุ่นยนต์ | 3(2-3-6) |
| | วิชาภาษาต่างประเทศ | 3(- -) |
| | วิชาศึกษาทั่วไป | 6(- -) |
| | รวม | <u>21(- -)</u> |

ปีที่ 2 ภาคการศึกษาที่ 1

จำนวนหน่วยกิต(ชม.บรรยาย-ชม.ปฏิบัติการ-ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

| | | |
|----------|-------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| 01417267 | คณิตศาสตร์วิศวกรรม III | 3(3-0-6) |
| 03601211 | การวิเคราะห์วงจรไฟฟ้า I | 3(3-0-6) |
| 03602201 | วัสดุและกระบวนการผลิตเบื้องต้น | 3(3-0-6) |
| 03602251 | เศรษฐศาสตร์วิศวกรรม | 3(3-0-6) |
| 03607251 | งานวิศวกรรมและการผลิตใช้คอมพิวเตอร์ช่วยสำหรับการประยุกต์ทางด้านหุ่นยนต์ | 3(3-0-6) |
| | วิชาศึกษาทั่วไป | <u>6(- -)</u> |
| | รวม | <u>21(- -)</u> |

ปีที่ 2 ภาคการศึกษาที่ 2

จำนวนหน่วยกิต(ชม.บรรยาย-ชม.ปฏิบัติการ-ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

| | | |
|----------|----------------------------------------------------------|-------------------------|
| 03601213 | ปฏิบัติการวงจรไฟฟ้า | 1(0-3-2) |
| 03607231 | ไมโครคอนโทรลเลอร์สำหรับวิทยาการหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ | 3(3-0-6) |
| 03607232 | ระบบไฟฟ้าสำหรับระบบอัตโนมัติเบื้องต้น | 3(3-0-6) |
| 03607261 | การวัดทางวิศวกรรมและเมคคาทรอนิกส์ | 3(3-0-6) |
| 03607299 | โครงงานวิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ I | 1(0-3-2) |
| 03609231 | การสื่อสารข้อมูลเชิงอุตสาหกรรมและอินเทอร์เน็ตของสรรพสิ่ง | 3(3-0-6) |
| | วิชาศึกษาทั่วไป | <u>3(- -)</u> |
| | รวม | <u>17(- -)</u> |

ปีที่ 3 ภาคการศึกษาที่ 1

จำนวนหน่วยกิต(ชม.บรรยาย-ชม.ปฏิบัติการ-ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

| | | |
|----------|-------------------------------------------------|-------------------------|
| 03607311 | การออกแบบโครงสร้างหุ่นยนต์และเครื่องจักร | 3(3-0-6) |
| 03607312 | หลักการของวิทยาการหุ่นยนต์ | 3(3-0-6) |
| 03607331 | กลจักรวิทัศน์และการประยุกต์ใช้ในระบบอัตโนมัติ | 3(3-0-6) |
| 03607351 | หุ่นยนต์อุตสาหกรรมและการประยุกต์ในกระบวนการผลิต | 3(2-3-6) |
| 03607361 | การออกแบบระบบอัตโนมัติทางอุตสาหกรรม | 3(2-3-6) |
| | วิชาเลือกเสรี | 3(- -) |
| | รวม | <u>18(- -)</u> |

ปีที่ 3 ภาคการศึกษาที่ 2

จำนวนหน่วยกิต(ชม.บรรยาย-ชม.ปฏิบัติการ-ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

| | | |
|----------|-------------------------------------------------|-------------------------|
| 03601434 | การพัฒนาระบบอิเล็กทรอนิกส์โดยใช้คอมพิวเตอร์ช่วย | 3(3-0-6) |
| 03607332 | ระบบปัญญาประดิษฐ์ของหุ่นยนต์และเครื่องจักร | 3(3-0-6) |
| 03607341 | วิศวกรรมการควบคุมสำหรับวิทยาการหุ่นยนต์ | 3(3-0-6) |
| 03607342 | การควบคุมทางอุตสาหกรรมและระบบสกาตา | 3(2-3-6) |
| 03607399 | โครงการวิศวกรรมหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ II | 2(0-6-4) |
| | วิชาเลือกเสรี | 3(- -) |
| | รวม | <u>17(- -)</u> |

ปีที่ 4 ภาคการศึกษาที่ 1

03600490 สหกิจศึกษา

จำนวนหน่วยกิต(ชม.บรรยาย-ชม.ปฏิบัติการ-ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

6

รวม

6

ปีที่ 4 ภาคการศึกษาที่ 2

วิชาเฉพาะเลือก

จำนวนหน่วยกิต(ชม.บรรยาย-ชม.ปฏิบัติการ-ชม.ศึกษาด้วยตนเอง)

9(- -)

รวม

9(- -)