

วิทยาลัยเทคนิคสตั๊ดหีบ  
แผนกวิชาช่างเครื่องมือวัดและควบคุม  
คณะวิชาไฟฟ้า  
วิทยาลัยเทคนิคสตั๊ดหีบ

โครงการสอนประจำภาคเรียนที่ 1/2554

รหัสวิชา	3120-2005
ชื่อวิชา	การควบคุมอัตโนมัติ
จำนวนหน่วยกิต	3 หน่วย
จำนวนชั่วโมงเรียน	4 ชั่วโมง/สัปดาห์ (ทฤษฎี+ปฏิบัติ)
ผู้สอน	นายไพโรจน์ ครองตน
e-mail	k_pairoch@hotmail.com

หนังสืออ่านประกอบ/อ้างอิง

1. การควบคุมอัตโนมัติ สรวุฒิ สุจิตจร
2. การควบคุมกระบวนการ จงกล งามวิวิทย์
3. Regulatory and advanced regulatory control : system development , Harold L. Wade
4. Lecture Notes Automatic Process Control Yokogawa

วิธีการสอน บรรยาย-สาธิต ปฏิบัติการทดลอง

การวัดและประเมินผลการเรียน แบบอิงเกณฑ์

● คะแนนคุณธรรมและจริยธรรม	20	%
● คะแนนใบงานและสอบภาคปฏิบัติ	20	%
● คะแนนเก็บทดสอบย่อย	40	%
● คะแนนสอบประมวลความรู้	20	%
รวม	100	%

### จุดประสงค์รายวิชา

1. เพื่อให้มีความรู้ ความเข้าใจ พื้นฐานการควบคุมอัตโนมัติ
2. เพื่อให้สามารถวิเคราะห์ คุณสมบัติ และหลักการทำงานของระบบควบคุมแบบต่าง ๆ
3. เพื่อให้มีความสามารถปรับแต่งค่าควบคุมแบบต่าง ๆ
4. เพื่อให้มีความสามารถในการทดลองปฏิบัติงานควบคุมอัตโนมัติ ในกระบวนการอุตสาหกรรม
5. เพื่อให้มีกิจนิสัยในการทำงานด้วยความรอบคอบและปลอดภัย

### มาตรฐานรายวิชา

1. เข้าใจพื้นฐานการควบคุมอัตโนมัติ
2. เข้าใจคุณสมบัติและหลักการทำงานของระบบควบคุมแบบต่าง ๆ
3. เข้าใจฟังก์ชันการควบคุม กิริยาควบคุม ผลตอบสนองการควบคุมแบบต่าง ๆ
4. ปรับแต่งค่าควบคุมแบบต่าง ๆ
5. ทดลองปฏิบัติงานควบคุมอัตโนมัติรูปแบบต่าง ๆ

### คำอธิบายรายวิชา

ศึกษาพื้นฐานในการควบคุมอัตโนมัติ ศัพท์เฉพาะของการควบคุมอัตโนมัติ คณิตศาสตร์ ที่ใช้ในการควบคุมอัตโนมัติ คุณลักษณะของระบบควบคุม ฟังก์ชันการควบคุม กิริยาควบคุม ผลตอบสนองการควบคุม เสถียรภาพการควบคุม ปรับแต่งค่าควบคุม และปฏิบัติงานการควบคุมอัตโนมัติรูปแบบต่าง ๆ

หัวข้อการสอน

หน่วยที่	สัปดาห์ที่	เรื่อง	หมายเหตุ
1	1-2	<p>พื้นฐานการควบคุมอัตโนมัติ</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● ศัพท์และคำนิยาม</li> <li>● หลักการควบคุมแบบลูปเปิด-ลูปปิด</li> <li>● บล็อกไดอะแกรม</li> <li>● การใช้งานชุดทดลอง PID บอร์ดและชุดโปรเซสจำลอง</li> </ul>	
2	3-4	<p>คณิตศาสตร์ที่ใช้ในการควบคุมอัตโนมัติ</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● ทบทวน differential integral</li> <li>● การแปลงลาปลาซและแปลงผกผันลาปลาซ</li> <li>● แบบจำลองทางคณิตศาสตร์ของระบบควบคุม</li> <li>● สอบย่อยพื้นฐานการควบคุมอัตโนมัติ (10 คะแนน)</li> </ul>	
3	5-6	<p>ผลตอบสนองระบบควบคุม</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● ผลตอบสนองระบบควบคุมอันดับหนึ่ง</li> <li>● ผลตอบสนองระบบควบคุมอันดับสาม</li> <li>● ผลตอบสนองระบบควบคุมอินทิกรัล</li> <li>● สอบย่อยเรื่องคณิตศาสตร์ที่ใช้ในระบบควบคุม (5 คะแนน)</li> </ul>	
4	7-8	<p>กิริยาการควบคุม</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● On – off control</li> <li>● Proportional control (P)</li> <li>● Integral control (I)</li> <li>● Derivative control (D)</li> <li>● สอบย่อยเรื่องผลตอบสนองระบบควบคุม (5 คะแนน)</li> </ul>	
5	9-11	<p>ผลตอบสนองการควบคุม</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● การควบคุมระบบอันดับหนึ่งด้วย P และ PI controller</li> <li>● การควบคุมระบบอันดับสามด้วย P PD PI และ PID controller</li> <li>● การควบคุมระบบอันดับสามด้วย two position controller</li> <li>● สอบย่อยเรื่องกิริยาการควบคุม (10 คะแนน)</li> </ul>	

หน่วยที่	สัปดาห์ที่	เรื่อง	หมายเหตุ
6	12-13	การปรับแต่งค่ากิริยาการควบคุม <ul style="list-style-type: none"> <li>● วิธีการปรับPID Controller</li> <li>● ปฏิบัติการทดลองการปรับPID controller</li> <li>● สอบย่อยเรื่องผลตอบสนองการควบคุม(10 คะแนน)</li> </ul>	
7	14-15	ปฏิบัติการทดลอง <ul style="list-style-type: none"> <li>● การวัดและควบคุมระดับ</li> <li>● การวัดและควบคุมความดัน</li> </ul>	
8	16-17	<ul style="list-style-type: none"> <li>● สอบภาคปฏิบัติรายบุคคล (20 คะแนน)</li> </ul>	
9	18	สอบประมวลความรู้ปลายภาค (20 คะแนน)	

#### ข้อเสนอแนะศึกษา

1. นักศึกษาต้องมีเวลาเข้าเรียน อย่างน้อย 80% ของเวลาเรียนทั้งหมดจึงจะมีสิทธิ์สอบได้
2. ปิดโทรศัพท์มือถือและแต่งกายตามระเบียบวิทยาลัย
3. ทำกิจกรรม 5 ส. ทุกครั้งหลังเลิกเรียนตามพื้นที่ที่รับผิดชอบ