

โครงการอบรมการใช้งานโปรแกรม Microsoft Excel สำหรับบุคลากร

งานบริหารทรัพยากรบุคคลร่วมกับสำนักคอมพิวเตอร์ ขอเชิญชวนบุคลากรมหาวิทยาลัยราชภัฏนครปฐม เข้ารับการอบรมเชิงปฏิบัติการและประเมินผล “การใช้งานโปรแกรม Microsoft Excel สำหรับบุคลากร” สำหรับการอบรมในครั้งนี้จะมีการประเมินผลด้วยชุดข้อสอบ Microsoft Excel ที่เป็นมาตรฐานสากล โดยโครงการจะจัดขึ้นจำนวน 2 รุ่น ณ ห้องฝึกอบรมคอมพิวเตอร์ 1 ชั้น 2 อาคารสำนักคอมพิวเตอร์ ดังนี้

รุ่นที่ 1

21-22 พฤศจิกายน 2562

เวลา 8.30-17.30 น.

รุ่นที่ 2

2-3 ธันวาคม 2562

เวลา 8.30-17.30 น.



“สมัครได้ตั้งแต่วันนี้ รับจำนวนจำกัดเพียง 60 ท่านต่อรุ่นเท่านั้น”

รอบอบรมพร้อมสอบมาตรฐานไอที 2562

สมัครได้ที่เว็บไซต์ <http://cert.npru.ac.th/register> สอบถามรายละเอียดเพิ่มเติมติดต่อ คุณสุรัตน์
ศิลาประเสริฐ โทร.3710

รอบพิเศษ กำหนดการสอบมาตรฐานคอมพิวเตอร์		
รับเฉพาะนักศึกษาตึกค้าง ปี 2555-2559 เท่านั้น รอบ:อบรมพร้อมสอบ		
วันที่อบรม/สอบ	วันเปิดรับสมัคร	ประกาศผลสอบ
6 พ.ย. 62	28 ต.ค. 62	20 พ.ย. 62
12 พ.ย. 62	2 พ.ย. 62	26 พ.ย. 62
25 พ.ย. 62	15 พ.ย. 62	9 ธ.ค. 62

ที่ปรึกษา
ผศ.ดร. นิภูริตา เขิดชู
ผู้อำนวยการสำนักคอมพิวเตอร์

บรรณาธิการ
อาจารย์ชนิษฐา แซ่ลิ่ม
รองผู้อำนวยการสำนักคอมพิวเตอร์

จัดทำโดย
งานบริการวิชาการ สำนักคอมพิวเตอร์



จดหมายข่าว
สำนักคอมพิวเตอร์
มหาวิทยาลัยราชภัฏนครปฐม

CC
newsletter

ปีที่ 7 ฉบับที่ 11
เดือนพฤศจิกายน 2562

facebook : cc.npru | website: <http://cic.npru.ac.th>

เปิดแล้ว

กบ

สนับสนุนการจัดทำ
บทเรียนออนไลน์
ประจำปี 2563 สำหรับอาจารย์

ส่งผลงาน
ได้ตั้งแต่
วันนี้ ถึง
31 ม.ค.63

15,000 บาท

ไทยบรรยายไทย

ส่งผลงาน 1 บท ให้คณะกรรมการพิจารณา

17,000 บาท

อังกฤษ

บรรยายไทย

รายละเอียดในการจัดทำ
ผลงานให้เป็นไปตาม
ประกาศมหาวิทยาลัยฯ
เรื่อง การให้ทุนสนับสนุน
การจัดทำบทเรียนออนไลน์
ประจำปีงบประมาณ 2563

22,000 บาท

อังกฤษ

บรรยายอังกฤษ

ศึกษารายละเอียดได้ที่เว็บไซต์สำนักคอมพิวเตอร์

<http://cic.npru.ac.th/lms/>

อ่านรายละเอียดเพิ่มเติมได้ภายในเล่ม

Scoop

- ทุนยนต์ดูดฝุ่น (Robotic Vacuum Cleaner).....page 1
- การสมัครรับทุนสนับสนุนการจัดทำบทเรียนออนไลน์.....page 2
- โครงการอบรมการใช้งานโปรแกรม Microsoft Excel สำหรับบุคลากร.....page 3
- รอบอบรมพร้อมสอบมาตรฐานไอที 2562.....page 3

ข่าวสารด้าน IT หุ่นยนต์ดูดฝุ่น (Robotic Vacuum Cleaner)

โดย อ.ดร.ปิติพล พลพญ

การทำความสะอาดบ้านเป็นงานอย่างหนึ่งที่คนไทยมักจะทำกันเป็นกิจวัตรประจำวัน งานกวาดบ้านถูบ้านนับเป็นงานบ้านอย่างหนึ่งที่สร้างความลำบากให้กับคนวัยทำงานที่ไม่ค่อยมีเวลาอยู่บ้านเท่าใดนัก เทคโนโลยีหุ่นยนต์ดูดฝุ่นสามารถเข้ามาช่วยทดแทนการกวาดบ้านถูบ้าน โดยมาพร้อมกับความสามารถในการตั้งเวลาให้ทำงานในทุก ๆ วัน ในช่วงเวลาที่ไม่รบกวนการใช้งานของผู้อยู่อาศัย



(ภาพจาก <https://www.meccanohome.com/best-robot-vacuum/>)

โดยเจ้าหุ่นยนต์ดูดฝุ่นแต่ละรุ่น แต่ละยี่ห้อ ก็มีความแตกต่างกันไปในเรื่อง ของเทคโนโลยีที่ติดเครื่องมา โดยผมขอแบ่งออกเป็น 3 หัวข้อหลัก ๆ คือ เทคโนโลยีการทำความสะอาด เทคโนโลยีการเคลื่อนที่ และเทคโนโลยีการควบคุมการทำงานครับ

ในเทคโนโลยีการทำงานทำความสะอาดของหุ่นยนต์ดูดฝุ่นในปัจจุบันจะแบ่งออกเป็น 2 ส่วนคือ เครื่องดูดฝุ่นและเครื่องถูพื้น โดยการดูดฝุ่นจะขึ้นอยู่กับความแรงของการดูด หัวปัดฝุ่นขึ้นจากพื้น และหัวแปรงเก็บฝุ่นเข้าตัวเครื่อง ซึ่งแน่นอนครับว่าแรงดูดที่สูงกว่าก็จะสามารถเก็บฝุ่นได้ดีกว่า แต่ก็จะมีข้อเสียที่เสียงดังขึ้นด้วย ส่วนหัวปัดฝุ่นขึ้นจากพื้นและหัวแปรงเก็บฝุ่นในปัจจุบันยังไม่ค่อยมีความแตกต่างกันมากนัก เมื่อมีการใช้งานต่อเนื่อง เราจำเป็นจะต้องถอดหัวปัดและหัวแปรงนี้มาทำความสะอาดอยู่บ่อย ๆ เนื่องจากการสะสมของฝุ่นและผมจะทำให้ความสามารถในการทำทำความสะอาดลดลงเรื่อย ๆ ในส่วนของเครื่องถูพื้น ความสามารถในการถูจะขึ้นอยู่กับชนิดของผ้าซึ่งในปัจจุบันมักจะใช้ผ้า Microfiber ที่มีความสามารถในการเก็บฝุ่นสูง และอีกหนึ่งสิ่งสำคัญคืออุปกรณ์ในการเก็บและปล่อยน้ำลงบนผ้า ความเหมาะสมของปริมาณน้ำและความถี่ในการปล่อยน้ำลงบนผ้าเป็นสิ่งสำคัญอย่างมากในการถูพื้นให้สะอาดและไม่ทำให้พื้นเปียกมากเกินไปเทคโนโลยีด้านการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ดูดฝุ่นในปัจจุบันแบ่งได้คร่าว ๆ เป็น 4 ประเภทคือ

- 1) ควบคุมเอง การเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์จะถูกควบคุมโดยผู้ใช้งานผ่านรีโมทหรือ Application
- 2) เดินมั่ว หุ่นยนต์จะเดินมั่วไปเรื่อย ๆ แล้วแต่ Algorithm ที่กำหนด เรียกว่าเดินมั่วอย่างมีหลักการ
- 3) เดินตามแผนที่จากกล้อง หุ่นยนต์จะสร้างแผนที่โดยใช้ 2D หรือ 3D image processing จากภาพถ่ายที่ได้จากกล้อง แล้วจึงค่อยเดินตามแผนที่ที่ถูกสร้างขึ้น
- 4) เดินตามแผนที่จาก Laser แผนที่จะถูกสร้างขึ้นจากการวัดระยะด้วย Laser Distance (LiDar) sensor ซึ่งมีความแม่นยำมากกว่าการใช้กล้องและ Image processing มาก

นอกจากนี้ยังมีเทคโนโลยีเสริมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์อีกมาก เช่น Virtual No-Go lines สร้างกำแพงจำลองกันเส้นทางบนแผนที่ไม่ให้เข้า Anti-drop ป้องกันการหล่นจากที่สูงระดับ Anti-winding ป้องกันการชนสิ่งของ Anti-twining ป้องกันการพันกับสายไฟ Edge clean ทำความสะอาดเฉพาะบริเวณขอบ Spot clean ทำความสะอาดเฉพาะจุด เป็นต้น การควบคุมการทำงานของหุ่นยนต์ดูดฝุ่นมีความหลากหลายตั้งแต่การควบคุมด้วยปุ่มกดบนตัวเครื่อง ใช้รีโมทควบคุม ควบคุมผ่าน Application บน Smartphone และควบคุมผ่านเว็บไซต์ โดยเครื่องดูดฝุ่น ที่มีราคาสูงส่วนใหญ่จะมาพร้อมกับความสามารถในการเชื่อมต่อเครือข่ายทำให้สามารถควบคุมจากระยะไกลได้

ด้วยเทคโนโลยีที่แตกต่างกันในแต่ละรุ่นแต่ละยี่ห้อ เราจึงควรเลือกซื้อเลือกใช้นุ่นยนต์ดูดฝุ่นที่จำเป็นต่อความต้องการของผู้ใช้งานเอง และรวมถึงงบประมาณที่มีด้วยครับ

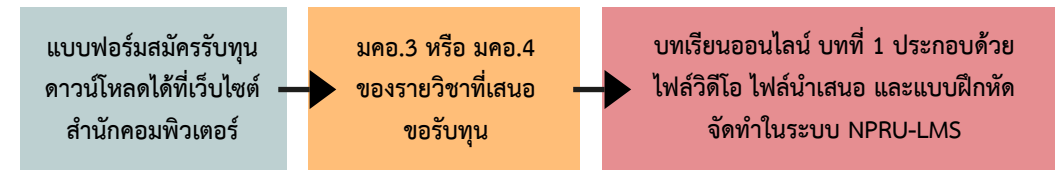
บทความจาก : อาจารย์ ดร.ปิติพล พลพญ

สาขาวิชาเทคโนโลยีคอมพิวเตอร์ คณะวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี (31 ตุลาคม 2562)

การสมัครรับทุนสนับสนุนการจัดทำบทเรียนออนไลน์

งานบริการวิชาการสำนักคอมพิวเตอร์ ขอเชิญชวนอาจารย์มหาวิทยาลัยราชภัฏนครปฐมสมัครรับทุนสนับสนุนการจัดทำบทเรียนออนไลน์ ประจำปีงบประมาณ 2563 โดยมีขั้นตอนดังนี้

ส่งหลักฐานบทที่ 1 ให้คณะกรรมการพิจารณา ภายในวันที่ 31 มกราคม 2563 โดยแนบลักษณะ ดังนี้

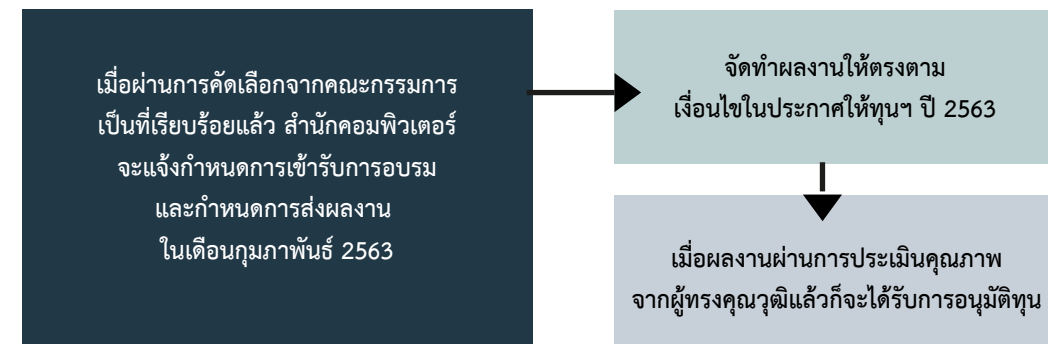


หลักฐานทั้งหมดส่งผ่านระบบ e-office เมื่อจัดทำบทที่ 1 เรียบร้อยแล้วให้ปริ้นสกรีนหน้าจอ แนบมาในระบบ



รายละเอียดในการจัดทำผลงาน
ดูได้ที่เว็บไซต์สำนักคอมพิวเตอร์
<http://cic.npru.ac.th/lms>

ตัวอย่างผลงานดูได้ที่เว็บไซต์
<http://courseware.npru.ac.th>



สอบถามรายละเอียดเพิ่มเติม ติดต่อคุณสุสิพร ปันธนสุวรรณ โทร.3719