



บันทึกข้อความ

ส่วนราชการ กองการเจ้าหน้าที่ กลุ่มสรรหาและบรรจุแต่งตั้ง โทร./โทรสาร. ๐ ๒๕๗๙ ๘๔๑๓
ที่ กษ ๐๙๐๗/ ว ๑๐๙ วันที่ ๖ กุมภาพันธ์ ๒๕๖๔

เรื่อง ประกาศรายชื่อผู้ได้รับการคัดเลือก

เรียน ลนก./พอ.กอง/สถาบัน/สำนัก/ศทส./สวพ. ๑ – ๘/สชช./กตน./กพร./สนก./กปร./กอย./กວม. และ กศก.

สวศ. ส่งคำขอเข้ารับการประเมินบุคคลเพื่อขอประเมินผลงานให้ดำรงตำแหน่งสูงขึ้นของนายกิตติศักดิ์ กิตติรัตน์ ตำแหน่งวิศวกรการเกษตรปฏิบัติการ (ตล.๒๙๐๗) กลุ่มวิจัย ศวศ.เชียงใหม่ สวศ. ขอเข้ารับการประเมินบุคคลเพื่อประเมินผลงานให้ดำรงตำแหน่งวิศวกรการเกษตรชำนาญการ ตำแหน่งเลขที่ และส่วนราชการเดิม ชื่่ogrma ได้เห็นชอบการประเมินบุคคลแล้ว เมื่อวันที่ ๔ กุมภาพันธ์ ๒๕๖๔

ขอประกาศรายชื่อผู้ได้รับการคัดเลือก ชื่อผลงาน พร้อมค่าโครงผลงาน และสัดส่วนของผลงาน โดยสามารถดูค่าโครงผลงาน (บทคัดย่อ) และสัดส่วนของผลงานได้จาก Website ของ กกจ. และหากประสงค์จะทักท้วงโปรดแจ้งที่ กกจ. ภายในเวลา ๓๐ วัน นับแต่วันประกาศ

จึงเรียนมาเพื่อโปรดทราบ

2

(นายปรัชญา วงศ์)
ผู้อำนวยการกองการเจ้าหน้าที่

แบบเสนอเค้าโครงผลงานและข้อเสนอแนะคิดที่เสนอเพื่อขอรับการประเมิน

๑. ผลงาน จำนวนไม่เกิน ๓ เรื่อง (โดยเรียงลำดับความตีเด่นหรือความสำคัญ)

ผลงานลำดับที่ ๑

เรื่อง วิจัยและพัฒนาหุ่นยนต์เก็บผลสตรอเบอร์รีในโรงเรือน

ทะเบียนวิจัยเลขที่ FF๖๔-๓๘-๐๖-๖๔-๐๑-๐๑-๖๔

ระยะเวลาดำเนินการ (เดือน ปี พ.ศ. ที่ดำเนินการ) ตุลาคม ๒๕๖๕ - กันยายน ๒๕๖๗

สัดส่วนของผลงาน

รายชื่อ/ตำแหน่ง/สังกัด ผู้ขอประเมิน/ผู้มีส่วนร่วมในผลงาน (ถ้ามี)	สัดส่วนของ ผลงาน	รับผิดชอบในฐานะ
๑. นายกิตติศักดิ์ กิตติรัตน์ วิศวกรการเกษตรปฏิบัติการ กลุ่มวิจัย ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมเชียงใหม่ จังหวัดเชียงใหม่ สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๕๐%	หัวหน้าโครงการ
๒. นายวุฒิพล จันทร์สะคู ผู้อำนวยการสถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๑๐%	ผู้ร่วมโครงการ
๓. นายสนอง ออมฤกษ์ ผู้อำนวยการศูนย์ (วิศวกรการเกษตรชำนาญการพิเศษ) ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมเชียงใหม่ จังหวัดเชียงใหม่ สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๑๐%	ผู้ร่วมโครงการ
๔. นายมานพ รักญาติ วิศวกรการเกษตรชำนาญการ กลุ่มวิจัย ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมเชียงใหม่ จังหวัดเชียงใหม่ สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๑๐%	ผู้ร่วมโครงการ
๕. นายพงษ์รุ่ง นามวงศ์ วิศวกรการเกษตรชำนาญการ กลุ่มวิจัย ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมเชียงใหม่ จังหวัดเชียงใหม่ สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๑๐%	ผู้ร่วมโครงการ
๖. นางสาวพักรตรวิภา สุทธิварี วิศวกรการเกษตรชำนาญการพิเศษ กลุ่มวิจัย ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมจันทบุรี จังหวัดจันทบุรี สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๕%	ผู้ร่วมโครงการ
๗. นายอานันท์ สายคำฟู วิศวกรการเกษตรชำนาญการพิเศษ กลุ่มวิจัยวิศวกรรมผลิตพืช สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม	๕%	ผู้ร่วมโครงการ

เค้าโครงผลงาน (บทคัดย่อ)

โครงการวิจัยและพัฒนาหุ่นยนต์เก็บผลสตรอเบอร์รีในโรงเรือนมีวัตถุประสงค์เพื่อนำมาใช้ทดแทนการใช้แรงงานในการเก็บเกี่ยวผลสตรอเบอร์รี ใช้โครงสร้างชนิดเคลื่อนที่เป็นแนวเส้นตรง ๓ มิติ (Cartesian Robot) ขนาด กว้าง x ยาว x สูง ๑๕๐ x ๒๐๐ x ๑๔๐ เซ็นติเมตร ขับเคลื่อนด้วยสเตปมอเตอร์ แรงบิด ๑.๘๙ นิวตันเมตร มุมในการหมุน ๑.๘ องศา จำนวน ๓ ตัว ควบคุมการทำงานโดยใช้กล้อง Webcam จำนวน ๑ ตัว สำหรับตรวจสอบตำแหน่งและตรวจสอบความสูกแก่ของผลสตรอเบอร์รีโดยการถ่ายภาพด้วยความละเอียด ๑๒๘๐ x ๗๒๐ พิกเซล (๗๒๐p/๓๐fps) และประมวลผลด้วยโปรแกรม Labview เพื่อควบคุมการทำงานของมอเตอร์แกน X,Y และ Z ให้มือจับ (Gripper) เคลื่อนที่ไปตรงตำแหน่งสำหรับเก็บเกี่ยว ผลการทดสอบเก็บเกี่ยวผลสตรอเบอร์รีในโรงเรือนโดยใช้เทคนิคประมวลผลภาพสามารถจำแนกความสูกแก่ของผลสตรอเบอร์รีได้ถูกต้อง ๑๐๐ เปอร์เซ็นต์ และการใช้ความเร็วตอบ ๑,๑๐๐ ๑,๒๐๐ และ ๑,๓๐๐ รอบ/นาที หุ่นยนต์สามารถเคลื่อนที่ไปยังตำแหน่งเก็บเกี่ยวได้ถูกต้อง ๑๐๐ ๘๖.๖๖ และ ๑๐๐ เปอร์เซ็นต์ โดยใช้เวลาในการเก็บเกี่ยวสตรอเบอร์รีต่อผล ๕๓.๙ ๕๒.๗ และ ๕๐.๙ วินาที ตามลำดับ งานวิจัยนี้แสดงให้เห็นว่าการใช้เทคนิคประมวลผลภาพสามารถคัดแยกความสูกแก่และควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์สำหรับเก็บเกี่ยวผลสตรอเบอร์รีได้อย่างแม่นยำ จากการวิเคราะห์เชิงเศรษฐศาสตร์วิศวกรรมพบว่าหุ่นยนต์เก็บผลสตรอเบอร์รีในโรงเรือนใช้ระยะเวลาในการคืนทุน ๙.๖ เดือน และมีจุดคุ้มทุน ๑๘๐.๕๙ ชั่วโมงต่อปี

๒. ข้อเสนอแนวคิด จำนวน ๑ เรื่อง

เรื่อง วิจัยและพัฒนาเครื่องหมายเมล็ดโกโก้

๓. ชื่อผลงานเผยแพร่ (ถ้ามี)

เรื่อง การพัฒนาระบบควบคุมแขนงกลสำหรับการเก็บเกี่ยวสตอเบอรีด้วยเทคนิคประมวลผลภาพ

๔. ชื่อเอกสารวิชาการ (ถ้ามี)

เรื่อง -

แบบการเสนอข้อเสนอแนะคิดการพัฒนาหรือปรับปรุงงาน

ชื่อผู้ขอประเมิน นายกิตติศักดิ์ กิตติรัตน์ ตำแหน่ง วิศวกรการเกษตรปฏิบัติการ (ตำแหน่งเลขที่ ๒๙๐๗)

สังกัด กลุ่มวิจัย ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมเชียงใหม่ จังหวัดเชียงใหม่ สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม

ขอประเมินบุคคลเพื่อแต่งตั้งให้ดำรงตำแหน่ง วิศวกรการเกษตรชำนาญการ (ตำแหน่งเลขที่ ๒๙๐๗)

สังกัด กลุ่มวิจัย ศูนย์วิจัยเกษตรวิศวกรรมเชียงใหม่ จังหวัดเชียงใหม่ สถาบันวิจัยเกษตรวิศวกรรม

กรมวิชาการเกษตร

๑. เรื่อง วิจัยและพัฒนาเครื่องหมักเมล็ดโกโก้

๒. หลักการและเหตุผล

โกโก้ (Cocoa) จัดเป็นพืชในตระกูล Sterculiaceae มีชื่อเรียกทาง พฤกษาศาสตร์ว่า *Theobroma cacao* L. เป็นไม้ผลยืนต้น อายุต้นนานกว่า ๗๐ ปีแต่อายุการให้ผลผลิตเชิงพาณิชย์อยู่ระหว่าง ๓๐-๔๐ ปี เท่านั้น โกโก้เป็นพืชที่ชอบร่มเงาบางๆ ออกดอกออกผลเมื่ออายุต้นได้ ๒-๓ ปีออกดอกติดผลบริเวณลำต้นและกิ่ง แก่ ดอกมีสีขาวขนาดเล็กออกเป็นกระจุกจำนวนมาก โดยต้นโกโก้จะทยอยออกดอกติดผลเก็บเกี่ยวได้ตลอดปี แต่โกโก้จะมีระยะเวลาที่เก็บเกี่ยวผลผลิตได้มากในช่วงระยะเวลาต้นฤดูหนาว (เดือนตุลาคม) จนถึงต้นฤดูร้อน (เดือน มีนาคม) ของทุกปี สวนโกโก้ที่ได้รับน้ำและความชื้นอย่างสม่ำเสมอต้องดูแลดูแลรับปุ๋ยและมีธาตุอาหาร อย่างเพียงพอต้นโกโก้จะทยอยออกดอกติดผลและเก็บเกี่ยวผลผลิตได้ตลอดทั้งปีหลังติดผลอ่อน ผลโกโก้ จะเจริญเติบโตและพัฒนาผลจนแก่จัดและเก็บเกี่ยวได้โดยใช้ระยะเวลาประมาณ ๑๐๐-๑๒๐ วัน (สันทิ, ๒๕๖๓) สำหรับในประเทศไทย โกโก้นำเข้ามาปลูกครั้งแรกเมื่อปี พ.ศ. ๒๔๘๖ โดยหลวงราชานินิษ แต่ไม่ได้ปลูกกัน แพร่หลายด้วยไม่ทราบถึงการนำไปใช้ประโยชน์ ต่อมานี้ปี ๒๕๑๕ จึงได้เริ่มมีการนำโกโก้จากต่างประเทศเข้ามา ปลูกศึกษาอย่างจริงจังในหน่วยงานภาครัฐ ทั้งที่สถานีทดลองยางในช่อง จังหวัดยะลา (ศูนย์วิจัยและพัฒนา การเกษตรยะลา) และสถานีทดลองพืชสวนสวี (ศูนย์วิจัยพืชสวนชุมพร) และขยายไปปลูกอย่างแพร่หลาย ตามจังหวัดต่างๆ ในแต่ละภาคจนถึงปัจจุบัน

การหมักเมล็ดโกโก้นั้นถือว่าเป็นขั้นตอนที่สำคัญในกระบวนการหั่งการเก็บเกี่ยว ซึ่งการหมักเมล็ดโกโก้ เป็นการสร้างรากตัวให้กับเมล็ดโกโก้และจะส่งผลไปถึงรากตัวซึ่งออกโภคแลตโดยตรง การหมักโกโก้มีการพัฒนา เทคนิคที่แตกต่างกันขึ้นอยู่กับปริมาณของเมล็ดโกโก้ อุปกรณ์ในการหมักที่มี สภาพภูมิอากาศและประเภทของ ระบบที่มีอยู่ เทคนิคการหมักโกโก้ที่ส่วนใหญ่ใช้กันทั่วโลก มี ๕ เทคนิค ได้แก่ การหมักแบบกอง การหมักแบบใช้ กล่อง/ลัง การหมักแบบใช้ถาด การบ่มบนแท่นตาข่าย และการหมักแบบใช้ตะกร้า ซึ่งชาวสวนในประเทศไทย ร้อยละ ๗๘ ใช้วิธีการหมักแบบใช้ตะกร้า ระยะเวลาการหมัก ๕-๗ วัน การกลับกองโดยการถ่ายจากชั้นหนึ่ง ไปยังอีกชั้นหนึ่ง ๒ วัน เมื่อครบกำหนดจึงนำเมล็ดไปตากแห้ง

การกลับเมล็ดโกโก้ในภาคเหนือหมักโดยการกลับกองหมักเป็นวิธีการทำให้เมล็ดโกโก้สัมผัสกับอากาศ และช่วยให้อากาศแพร่เข้าสู่ภายในกองหมักได้ดีขึ้น นอกจากนั้นยังทำให้กองหมักมีการผสมเป็นเนื้อเดียวกัน ป้องกันการจับกันเป็นก้อนของเมล็ดโกโก้และป้องกันการเกิดเชื้อร้าบริเวณผิวหนังหรือมุมอับของกองหมัก ช่วงเวลาในการกลับกองหมักนั้นแตกต่างกันไป ขึ้นกับสูตรการหมักของผู้ประกอบการ การหมัก แบ่งได้เป็น ๒ ระยะ คือ ระยะที่ไม่ใช้อากาศ (Anaerobic phase) เป็นช่วงที่ยังไม่มีอากาศเข้าไปแทรกในเยื่อหุ้มเมล็ด การหมักในช่วงนี้เป็นการทำงานของยีสต์และแบคทีเรียที่ผลิตกรดแลกติก กลไกของการหมักเกิดจากเปลือก หุ้มเมล็ด ที่มีปริมาณน้ำตาล ๑๐-๑๕ เปอร์เซ็นต์จะทำให้เกิดการเปลี่ยนแปลงทางเคมีเกิดความร้อนและอุณหภูมิ สูงขึ้นอย่างรวดเร็วภายใน ๔ ชั่วโมง อุณหภูมิที่สูงขึ้นเอื้อให้แบคทีเรียที่ผลิตกรดแลกติกเจริญเติบโตขึ้น แลอกออยอล์และกรดที่เกิดขึ้นจะแทรกเข้าไปในเมล็ดทำให้เมล็ดโกโก้ตาย เมื่อยếuหุ้มเมล็ดย่อยสลาย มีของเหลว ไหลออกมายังกองหมัก ช่วงนี้อากาศจะเริ่มเข้าแทรกเข้าไปในเมล็ดได้ ระยะที่สองคือระยะที่ใช้อากาศ

(Aerobic phase) เกิดตั้งแต่วันที่ ๓ เป็นต้นไป จะมีจุลินทรีย์กลุ่มอะซีโตแบคเตอร์ (Acetobacter) เจริญเติบโต มากขึ้น พร้อมกับอุณหภูมิเพิ่มสูงขึ้นอยู่ที่ประมาณ ๔๕-๕๐ องศาเซลเซียส และเกิดการเปลี่ยนแปลงของสารเคมี ภายใน ซึ่งได้แก่สารประกอบพากโพลีฟินอล ซึ่งสามารถดักด้วยเอนไซม์ ที่ความเป็นกรด-ด่าง (pH) ๕-๘ อุณหภูมิ ๔๐ องศาเซลเซียส จะให้สารประกอบควิโนนและจะทำปฏิกิริยากับกรดอะมิโนในเมล็ด เกิดเป็นสารประกอบ อัลเดไฮด์ซึ่งให้รสชาติและกลิ่นของซอกโกรเลตทำให้มีรสขมและ芳 นอกจากนี้จะเกิดการเปลี่ยนสี ของสารประกอบแอนโตรไซดานินซึ่งจะทำให้สีของเมล็ดโกรโกในพันธุ์ฟอร์สเทอโร ซึ่งมีสีม่วงเข้มเปลี่ยนเป็นสี น้ำตาล และเปลี่ยนเมล็ดสีขาวในพันธุ์คริโอลโลเป็นสีน้ำตาลอ่อน

ในปัจจุบันกระบวนการหมักเมล็ดโกรโกยังคงใช้แรงงานคนในการนำเมล็ดโกรโกใส่ภาชนะที่ใช้หมัก และกลับกองหมักตามระยะเวลาที่ต้องการ โครงการวิจัยและพัฒนาเครื่องหมักเมล็ดโกรโกจะช่วยควบคุมคุณภาพ ในกระบวนการหมักเมล็ดโกรโก รวมไปถึงการลดการใช้แรงงาน ช่วยลดเวลาในการทำงาน และจะเป็นแนวทาง หนึ่งที่จะช่วยขับเคลื่อนนโยบายภาคการเกษตรสู่ยุค ๔.๐ โดยเครื่องจักรอัตโนมัติจะเข้ามามีบทบาท ในภาคการเกษตรมากขึ้น และช่วยลดปัญหาการขาดแคลนแรงงานอีกด้วย

๓. บทวิเคราะห์/แนวความคิด/ข้อเสนอ และข้อจำกัดที่อาจเกิดขึ้นและแนวทางแก้ไข

โครงการวิจัยและพัฒนาเครื่องหมักเมล็ดโกรโกจะนำระบบควบคุม ซึ่งประกอบไปด้วย เช่นเซอร์ วัดอุณหภูมิ เช่นเซอร์วัดค่าความเป็นกรด-ด่าง โมดูลนาฬิกา และบอร์ดสมองกล มาใช้ในการควบคุมการทำงาน ของเครื่องหมักเมล็ดโกรโก โดยถังหมักจะสร้างจากไม้ โดยจะติดตั้งระบบระบายอากาศ ระบบระบายน้ำที่เกิดจาก การหมักเมล็ดโกรโก และสามารถพลิกกลับกองของเมล็ดโกรโกภายในถังหมักได้อัตโนมัติ มีความสามารถในการ หมักโกรโกได้ครึ่งถังไม่เกิน ๑๕๐ กิโลกรัม

๔. ผลที่คาดว่าจะได้รับ

ได้ต้นแบบเครื่องหมักเมล็ดโกรโกแบบอัตโนมัติสามารถวัดอุณหภูมิและค่าความเป็นกรด-ด่าง รวมถึง สามารถพลิกกลับกองหมักและควบคุมการระบายอากาศภายในกองหมักได้อัตโนมัติ

๕. ตัวชี้วัดความสำเร็จ

ต้นแบบเครื่องหมักเมล็ดโกรโกแบบอัตโนมัติสามารถลดการใช้แรงงานในกระบวนการหมักโกรโก และได้ผลผลิตที่มีคุณภาพเทียบเท่าหรือดีกว่าวิธีการดั้งเดิมของเกษตรกร

(ลงชื่อ)วิภาณี พัฒนา
กิตติภรณ์ กิตติภรณ์)

ผู้ขอประเมิน
 (วันที่) ...๓๓.../...มกราคม.../...๒๕๖๘...