ชื่อเรื่องวิทยานิพนธ์

การเรียนเพื่อรอบรู้ของฮอทซคิสในการเรียนการสอน เรื่อง การควบคุมมอเตอร์ด้วยเครื่องควบคุมแบบโปรแกรม ของนักศึกษาระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูง

ชื่อผู้เขียน

นายสุเชษฐ สุวรรณที่ป

ศึกษาศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาอาชีวศึกษา

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์

ผู้ช่วยศาสตราจารย์ คร.กัญญา กำศิริพิมาน ประธานกรรมการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์มนูญ สุติคา กรรมการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ปรีชา กรรมการ

อินทรสมพันธ์

อาจารย์สุระเคช ศรีวิชัย กรรมการ

## บทลัดย่อ

การวิจัยเพื่อวิทยานิพนธ์ครั้งนี้ มีจุดมุ่งหมายเพื่อศึกษาผลของกระบวนการเรียนเพื่อรอบรู้ ของฮอทซคิสในค้านระดับผลสัมฤทธิ์ และความคิดเห็นในการเรียน โดยใช้ชุดการเรียนการสอน เรื่อง การควบคุมมอเตอร์ด้วยเครื่องควบคุมแบบโปรแกรม ของนักศึกษาระดับประกาศนียบัตร วิชาชีพชั้นสูง ซึ่งประกอบด้วยแผนการสอนรายคาบจำนวน 5 แผน ชุดฝึกการควบคุมด้วย คอนแทกเตอร์ที่จัดสร้างขึ้น ชุดฝึกเครื่องควบกุมแบบโปรแกรม (Programmable Controller, PC) แบบทุคสอบวัคผลสัมฤทธิ์ทางการเรียน และแบบสอบถามความคิดเห็นในการเรียน

วิธีวิจัย ได้ดำเนินการสอนตามลำดับขั้นการเรียนเพื่อรอบรู้ของฮอทซคิส คือการวินิจฉัย ความรู้ บอกวัตถุประสงค์ที่เรียน ทำกิจกรรม ทำแบบทคสอบจนผ่านเกณฑ์ และทำแบบฝึกหัด เพิ่มเติม ประชากรที่ใช้ในการวิจัยคือ นักศึกษาระดับประกาศนียบัตรวิชาชีพชั้นสูงชั้นปีที่ 2 สาขาวิชาช่างไฟฟ้า แผนกวิชาช่างไฟฟ้า วิทยาลัยเทคนิคลำพูน จำนวน 20 คน หาประสิทธิภาพ ของชุคการเรียนการสอนด้วยการวิเกราะห์ข้อมูลจากคะแนนของแบบทดสอบประจำหน่วยการเรียน โดยตั้งเกณฑ์การรอบรู้ไว้ที่ร้อยละ 90 และวิเคราะห์ข้อมูลจากคะแนนของแบบวัดผลสัมฤทธิ์ทาง การเรียนหลังจากเรียนครบจำนวน 5 หน่วย โดยตั้งเกณฑ์การรอบรู้ของจำนวนผู้เรียนไว้ที่ร้อยละ 90 (90/90)

ผลการวิจัยปรากฏว่า ชุดการเรียนการสอนที่จัดสร้างขึ้น มีประสิทธิ์ภาพ 96.22/95 นั่นคือ นักศึกษาทุกคนเรียนจนถึงขั้นรอบรู้และทำคะแนนเฉลี่ยได้ร้อยละเท่ากับ 96.22 และสามารถ ทำแบบทคสอบวัดผลสัมฤทธิ์ทางการเรียนผ่านเกณฑ์ที่กำหนด ได้จำนวนเฉลี่ยเท่ากับร้อยละ 95 ซึ่งสูงกว่าเกณฑ์ 90/90 ที่กำหนดไว้ ด้านเจตคติต่อการเรียนเพื่อรอบรู้ของฮอทซคิส นักศึกษามี ความคิดเห็นว่าชุดการเรียนการสอนที่จัดสร้างขึ้นสามารถสร้างแรงจูงใจในการเรียน มีกิจกรรม การเรียนการสอนที่เหมาะสมกับเวลาและเนื้อหา และสามารถประยุกต์ใช้กับงานจริงได้ ซึ่งมี ค่าเฉลี่ยเท่ากับ 4.81 หมายถึงอยู่ในระดับมากที่สุด

Thesis Title

Hotchkis Mastery Learning Based on Instruction of Motor

Control by Programmable Controller for Diploma in Vocational

**Education Students** 

Author

Mr. Suchead Suvonteep

M.Ed.

Vocational Education

**Examining Committee** 

Asst. Prof. Dr.Kanya

Kumsiripiman

Chairman

Asst. Prof. Manoon

Sutika

Member

Asst. Prof. Preecha

Intharasomphun

Member

Lect. Suradech

Srivichai

Member

## **Abstract**

This research for the thesis aimed to study the outcome of the Hotchkis Mastery

Learning Process concerning the achievement levels and the learning attitudes by applying the

Motor Controlling Program Teaching and Learning set with the Diploma of Vocational students.

The Teaching and Learning Set composes of five periodic lesson plans, the developed contactor controlling practice set, the programmable controller set, the assessment form and the learning attitude questionnaire.

The research approach was to instruct in accordance with the Hotchkis Mastery

Learning Providing; Knowledge analysis, learning objective identification, exercising, testing and supplementary exercise. The population of the research was twenty-second year students' studied for the Diploma of Vocational Education in Electricity at Lamphun Technical College. The efficiency of the Teaching and Learning set was accumulated through data analysis approach based on the unit tests which employed the learning standard of 90 percent. The data analysis approach was conducted by using the efficiency test form which employed the standard of efficiency of 90 percent, (90/90) after the students studied 5 units.

The finding of the thesis yielded as the following. According to the cognitive and psychomotor domains, the students' achievement means was 96.22/95 percent, higher than the defined standard. In the affective domains, through Hotchkis Mastery Learning, the means of the students' opinions on learning motivation, the time and content appropriateness of the activities, and real life application was 4.81, at the most agreed level.