

[๙๕]

แบบบันทึกการแลกเปลี่ยนเรียนรู้ (KM)
เรื่อง กระบวนการผลิตรายการโทรทัศน์เพื่อการศึกษาทางไกล
ตอน ควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT
ของชุมชนนักปฏิบัติสตูดิโอ (Studio Media)
วันอังคาร ที่ ๒๒ กุมภาพันธ์ ๒๕๕๔ เวลา ๑๑.๐๐ - ๑๒.๐๐ น.

ชื่อชุมชนนักปฏิบัติ ชุมชนสตูดิโอ (Studio Media)
หน่วยงาน ชุมชนนักปฏิบัติหน่วยงานสนับสนุน กลุ่มงานพัฒนานวัตกรรมและเทคโนโลยีการศึกษา
สำนักวิทยบริการและเทคโนโลยีสารสนเทศ
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลพระนคร

รายชื่อสมาชิก

คุณเอื้อ	ผศ.นิวัตร	จารุวาระกุล
คุณอำนวย	นายเพชร	สายเสน
คุณลิขิต	น.ส.ร็กอนงค์	ชมปรีดา
คุณกิจ	น.ส.ดลวรรณ	สุทธิวัฒน์กำจร
คุณประสาน	น.ส.ณัฐริกา	คล้ายสงคราม

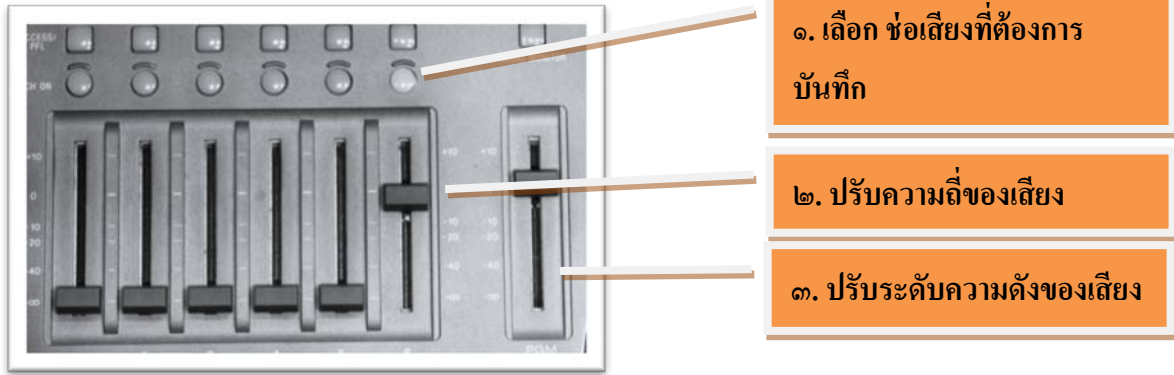
สมาชิกในกลุ่ม

๑. นายปฐมพงศ์	จำนงค์ลาภ
๒. นายกิตติ	แย้มวิชา
๓. น.ส.วันธนา	แก้วผาบ
๔. นายกฤษณ์	จำนนิตย์
๕. น.ส.ปัญญาพร	แสงสมพร
๖. นายมงคล	ชนะบัว
๗. นายภาณุพงศ์	พันธ์บัวหลวง

ผู้เล่า	รายละเอียดของเรื่อง	สรุปความรู้ที่ได้
น.ส.ดลวรรณ สุทธิวัฒนกำจร	การควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT (ตั้งเอกสารแนบท้าย)	<p>จากการที่ได้ศึกษาข้อมูลและแลกเปลี่ยนความรู้ ทำให้ได้รับความรู้เกี่ยวกับ</p> <ol style="list-style-type: none"> ๑. การควบคุมระบบเสียง ๒. การควบคุมกล้อง ROBOT <ul style="list-style-type: none"> - ปุ่ม XY คือ ใช้ในการเลื่อนกล้อง โรบอท ไปซ้าย ขวา บน ล่าง เป็นต้น - Zoom Control Robot คือ การซูมภาพออก และเข้า กรณีซูมเข้าให้หมุนมาด้านซ้าย ส่วนซูมออกให้หมุนมาทางด้านขวา

กระบวนการผลิตรายการโทรทัศน์เพื่อการศึกษา

๑. ควบคุมระบบเสียง

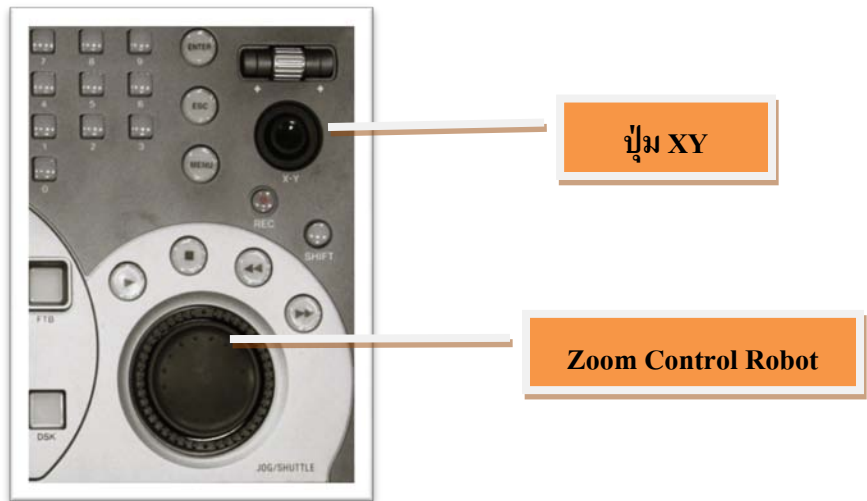


รูปที่ ๑ แสดงในส่วนการควบคุมเสียงบนเครื่อง Anycast

รายละเอียด

- ขั้นตอนที่ ๑ คือ เลือกช่องเสียงว่าจะทำการ Record ช่องเสียงไหน หรือเช็คดูว่าได้อต่อช่องสัญญาณไหนไว้แล้วบ้าง
- ขั้นตอนที่ ๒ คือ ช่องปรับความถี่ของคลื่นเสียงสัญญาณที่เราได้เลือกไว้ในขั้นตอนที่ ๑
- ขั้นตอนที่ ๓ คือ ปรับระดับควบคุมความดังของช่องเสียงทั้งหมด เพื่อให้ได้เสียงที่มีคุณภาพ

๒. ควบคุมกล้อง ROBOT



รูปที่ ๒ แสดงส่วนการควบคุมกล้อง ROBOT

รายละเอียด

- ปุ่ม XY คือ ใช้ในการเลื่อนกล้อง โรบอท ไปซ้าย ขวา บน ล่าง เป็นต้น
- Zoom Control Robot คือการซูมภาพออก และเข้า กรณีซูมเข้าให้หมุนมาด้านซ้าย ส่วนซูมออกให้หมุนมาทางด้านขวา

ภาพประกอบการแลกเปลี่ยนเรียนรู้ (KM)
ของชุมชนสตูดิโอ (Studio Media)





การถอดบทเรียนการเรียนรู้ด้วยการวิเคราะห์หลังการปฏิบัติ After Action Review (ARR)

๑. เป้าหมายของการเข้าร่วมกิจกรรมครั้งนี้คืออะไร

การถ่ายทอดและแลกเปลี่ยนความรู้เรื่อง ควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT ได้แก่

๑.๑ ควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT ให้มีรูปแบบการทำงานที่ชัดเจน และเป็นขั้นตอน
ที่บุคลากรที่เกี่ยวข้องสามารถนำไปปฏิบัติตามได้

๑.๒ มีระบบและกลไก ควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT ให้กับบุคลากรที่เกี่ยวข้อง

๑.๓ บุคลากรที่เกี่ยวข้องสามารถปฏิบัติตามขั้นตอนการควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง
ROBOT ได้

๒. สิ่งที่บรรลุเป้าหมายคืออะไร เพราะอะไร

ได้องค์ความรู้ที่เป็นประโยชน์ในการควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT ที่พึงประสงค์ ๓
ด้าน รวมทั้งได้รูปแบบ, วิธีการดำเนินการต่างๆ ในการควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT

๓. สิ่งที่ยังไม่บรรลุเป้าหมายคืออะไร เพราะอะไร

-

๔. สิ่งที่เกิดความคาดหวังคืออะไร

ควบคุมระบบเสียงและการควบคุมกล้อง ROBOT มีรายละเอียดของการใช้ปุ่มควบคุมหลายปุ่มที่ต้องใช้ให้
ถูกต้อง

๕. คิดจะกลับไปทำอะไรต่อ

กลุ่มงานพัฒนานวัตกรรมและเทคโนโลยีการศึกษาสำนักวิทยบริการและเทคโนโลยีสารสนเทศ
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลพระนคร จะมีการจัดกิจกรรม การควบคุมเครื่อง Switcher ประเภท SONY ครั้ง
ต่อไปประมาณเดือน มีนาคม ๒๕๕๔