

## แบบรายงานผลการปฏิบัติงานในพื้นที่

ชื่อบ้าน/ชุมชนที่ลงพื้นที่ ชุมชนบ้านคลองระแหง ตำบล ระแหง อำเภอลาดหลุมแก้ว จังหวัด ปทุมธานี

ชื่อผู้รับผิดชอบ อาจารย์ ดร.สุนทรี จินธรรม หน่วยงาน วิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ

วัน เดือน ปี วันที่ 24 ธันวาคม 2561 (ครั้งที่ 6)

รายชื่อคณาจารย์ที่ร่วมลงพื้นที่

- |                                 |                                       |
|---------------------------------|---------------------------------------|
| 1. อาจารย์ ดร.สุนทรี จินธรรม    | อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ |
| 2. อาจารย์ ดร.ประภาพร ชุติสัง   | อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ |
| 3. อาจารย์ ดร.สุขสกุล วลัยตะกุล | อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ |
| 4. อาจารย์ ดร.ฉัตรชัย กองกุล    | อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ |
| 5. อาจารย์วัลภา จันดาแก้ว       | อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ |
| 6. อาจารย์แพรวพรรณ สุวรรณพงศ์   | อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ |

หมายเหตุ หากมีนักศึกษาเข้าร่วมกิจกรรมให้แนบใบรายชื่อพร้อมลายเซ็น

### ผลการลงปฏิบัติงานในพื้นที่

ลำดับ ที่	รายละเอียดกิจกรรม	ข้อมูลสำคัญที่ได้รับ
	<p>พบนายกและสมาชิกองค์การบริหารส่วนตำบลและประธาน อสม. ตำบลระแหง อำเภอลาดหลุมแก้ว จังหวัดปทุมธานี</p> <p>1. ชี้แจงชื่อโครงการ วัตถุประสงค์ กระบวนการดำเนินโครงการ เพื่อประสานความร่วมมือและขอข้อมูลพื้นฐานครัวเรือนเป้าหมายและโครงการพัฒนาชุมชนบ้านคลองระแหง</p> <p>2. ขอเบอร์โทรศัพท์นายกและสมาชิกองค์การบริหารส่วนตำบลระแหง และประธาน อสม.</p> <p>3. ลงพื้นที่ไปพบประธาน อสม. เพื่อชี้แจงรายละเอียดโครงการและหาครัวเรือนเป้าหมาย</p>	<p><b>รายชื่อบุคคลที่ประสานเพื่อขอข้อมูลพื้นฐานหมู่บ้านคลองระแหง</b></p> <p>1. นายมานอชัย อินทร์ประสิทธิ์ ตำแหน่ง นายก อบต.ระแหง โทร : 081-830-0471</p> <p>2. นายอำพร ใจเย็น ตำแหน่ง สมาชิก อบต.ระแหง โทร : 084-709-1181</p> <p>3. นางสาวสำรวย สุขเมือง ตำแหน่ง ประธาน อสม. โทร : 080-253-8557</p> <p>4. เอกสารข้อมูลพื้นฐาน/สภาพทั่วไป และ ครัวเรือนเป้าหมายของหมู่บ้านคลองระแหง ตำบลระแหง อำเภอลาดหลุมแก้ว จังหวัดปทุมธานี</p>

.....ลงชื่อผู้รายงาน

(อาจารย์ ดร.สุนทรี จินธรรม)

ตำแหน่ง อาจารย์ประจำวิทยาลัยนวัตกรรมการจัดการ

วันเดือนปีที่รายงาน 25/ธันวาคม/2561

ภาพกิจกรรม

