

ชื่อเรื่อง	รูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้ายในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์	
ผู้วิจัย	จอมปวีร์ จันทร์หิรัญ	ปริญญา ปร.ด.(ยุทธศาสตร์การพัฒนามหาวิทยาลัย)
อาจารย์ที่ปรึกษา	ผศ.ดร.รังสรรค์ สิงห์เลิศ	อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก
	ดร.กมล เสวตสมบุรณ์	อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ร่วม

มหาวิทยาลัยราชภัฏมหาสารคาม 2556

บทคัดย่อ

การวิจัยครั้งนี้มีวัตถุประสงค์ 1) เพื่อศึกษาปัจจัยเชิงสาเหตุที่ก่อให้เกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ 2) เพื่อสร้างรูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้ายในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ และ 3) เพื่อประเมินผล การใช้รูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ วิธีการดำเนินการวิจัยแบ่งเป็น 3 ระยะ คือ

ระยะที่ 1 เป็นการวิจัยเชิงคุณภาพ เพื่อศึกษาปัจจัยเชิงสาเหตุที่ก่อให้เกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ กลุ่มตัวอย่างเป็นผู้เคยประสบอุบัติเหตุบนถนนจากรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย จังหวัดละ 5 คน และผู้ที่เกี่ยวข้องจังหวัดละ 5 คน รวมทั้งหมด 4 จังหวัด จำนวน 40 คน เก็บข้อมูลโดยการสัมภาษณ์เชิงลึก วิเคราะห์ข้อมูล โดยใช้รูปแบบจำลองโครงสร้างเชิงเส้น(Path Diagram) ด้วย โปรแกรม NVivo

ระยะที่ 2 เป็นการสร้างรูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ ที่ได้จากผลวิจัยในระยะที่ 1 ด้วยการจัดประชุมเชิงปฏิบัติการของผู้มีส่วนเกี่ยวข้องจำนวน 33 คน มาร่วมกันวิพากษ์ จากนั้นนำข้อเสนอแนะมาปรับปรุง และนำไปปรึกษาผู้เชี่ยวชาญเพื่อประเมินรูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย

ระยะที่ 3 เป็นการทดลองใช้และการประเมินผลรูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย กลุ่มเป้าหมาย ได้แก่ ผู้ใช้รถไถเดินตามมีพ่วงท้ายในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ จังหวัดละ 10 คน รวมทั้งหมดจำนวน 40 คน และ

กลุ่มควบคุม ได้แก่ ผู้ใช้รถไถเดินตามมีพ่วงท้ายในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์ จังหวัดละ 10 คน รวมทั้งหมดจำนวน 40 คน เปรียบเทียบผลการทดลองก่อนและหลัง โดยวิเคราะห์ด้วย MANCOVA

ผลการวิจัย พบว่า

1. ผลการวิเคราะห์ปัจจัยเชิงสาเหตุที่ก่อให้เกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ในพื้นที่กลุ่มจังหวัดร้อยแก่นสารสินธุ์โดยใช้โปรแกรม NVivo เพื่ออธิบายแบบจำลองโครงสร้างเชิงเส้น (Path Diagram) หรือปัจจัยเชิงสาเหตุอธิบายความสัมพันธ์ระหว่างตัวแปรต้น ที่ส่งผลต่อตัวแปรตาม พบว่าปัจจัยเชิงสาเหตุที่ก่อให้เกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ได้แก่ ความประมาท การติดตั้งเครื่องหมายสัญญาณท้ายพ่วง ความหนาแน่นของจราจร และเวลาการเข้า-ออกจากรoadในช่วงมีดค่า

2. ผลการประชุมปฏิบัติการ และการพิจารณาของผู้เชี่ยวชาญ ทำให้ได้รูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ประกอบด้วย 11 กิจกรรม ได้แก่ 1) กิจกรรมการติดตั้งเครื่องหมายสัญญาณท้ายพ่วงรถไถเดินตาม 2) กิจกรรมการติดป้ายรณรงค์ป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย 3) กิจกรรมเล่าเรื่องอุบัติเหตุบนถนน 4) กิจกรรมกฎหมายจราจรและมารยาทในการขับขี่ที่ควรรู้ 5) กิจกรรมการรณรงค์ทางสื่อวิทยุ 6) กิจกรรมมอบแผ่นซีดีบันทึกเสียงประชาสัมพันธ์ให้กับสถานีวิทยุกระจายเสียง 7) กิจกรรมติดตามตรวจเยี่ยม ชมรมเครือข่ายรถไถนาเดินตาม 8) กิจกรรมสัญญาว่าจะติดตั้งเครื่องหมายสัญญาณท้ายพ่วงรถไถเดินตาม 9) กิจกรรมสัญญาว่าจะตั้งชมรมรถไถเดินตามในหมู่บ้าน 10) กิจกรรมการติดตามประเมินผลกับผู้นำชุมชน และ 11) กิจกรรมโยนไข่ไม่ให้แตก

3. การวิเคราะห์ด้วยค่าสถิติ MANCOVA เพื่อเปรียบเทียบค่าคะแนนเฉลี่ย โดยรวมหลายตัวแปรตาม โดยการทดสอบแบบ Multivariate Test ระหว่างกลุ่มทดลองและกลุ่มควบคุม พบว่า แตกต่างกันอย่างมีนัยสำคัญทางสถิติที่ระดับ .05 ผู้วิจัยจึงทำการทดสอบแบบ Univariate Tests ต่อไปเพื่อเปรียบเทียบค่าเฉลี่ยที่ละตัวแปร พบว่า ด้านความรู้ ด้านเจตคติ และด้านการปฏิบัติเกี่ยวกับการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย แตกต่างกันอย่างมีนัยสำคัญทางสถิติที่ระดับ .05 โดยกลุ่มทดลองมีค่าคะแนนเฉลี่ยสูงกว่ากลุ่มควบคุมทั้ง 3 ตัวแปร ซึ่งสรุปได้ว่ากลุ่มทดลองที่ผ่านการใช้รูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้าย ส่งผลให้เกิดความรู้ เจตคติ และการปฏิบัติเกี่ยวกับการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีพ่วงท้ายมากกว่ากลุ่มควบคุม

ก

ซึ่งแสดงให้เห็นว่ารูปแบบการป้องกันการเกิดอุบัติเหตุบนถนนของรถไถเดินตามมีฟังก์ชั่นที่
ผู้วิจัยสร้างขึ้นมีประสิทธิผลในการป้องกันอุบัติเหตุ



มหาวิทยาลัยราชภัฏมหาสารคาม
RAJABHAT MAHASARAKHAM UNIVERSITY

TITLE : A Model for Road Accident Prevention from Pushcart-Walk Trailers in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster.

AUTHOR : Jompavee Chantrahiran **DEGREE** : Ph.D. (Regional Development Strategies)

ADVISORS : Asst. Prof. Dr. Rungson Singhalert Chairman
Dr. Gamon Savatsomboon Committee

RAJABHAT MAHA SARAKHAM UNIVERSITY , 2013

ABSTRACT

The purposes of this research were to 1) study the causal variables that affected a road accident from a pushcart-walk trailer in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster, 2) formulate a model road accident prevention from a pushcart-walk trailer in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster, and 3) experiment and evaluate the model in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster. The research was carried out in three phases as follow:

Phase 1 The qualitative research was to study the causal variables that affected a road accident from a pushcart-walk trailer in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster. The sample comprised five experienced road accident victims from a pushcart-walk trailer and five stakeholders from the four provinces, totaling forty persons. The data were collected by an in-depth interview and subsequently analyzed by using a structural linear model (Path Diagram) with the NVivo program.

Phase 2 This phase was to formulate a model for road accident prevention from a pushcart- walk trailer in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster based on the information from Phase 1 by conducting a workshop with 33 invited stakeholders. The draft model was then criticized and evaluated by experts.

Phase 3 The last phase was to experiment and evaluate the model. The subject group consisted of ten users of a pushcart-walk trailer in Roi-Kaen-San-Sin Province Cluster, totaling forty persons as in the control group. The results from the pre-experiment and post-experiment were compared using the MANCOVA analysis.

The major findings of the research were shown as follow:

1. According to the analysis of the causal variables that affected a road accident from a pushcart-walk trailer in Roi-Kaen- San- Sin Province Cluster using NVivo program to explain the path diagram which showed the relation between independent and dependent variables, it was found that the causal variables included careless pushing, no traffic signs at the rear parts of the vehicle, traffic congestion, and home-leaving and returning time which was early and dark..
2. According to the workshop and experts, the model comprised eleven activities: 1) placing traffic signs at the rear parts of the vehicle, 2) launching a campaign for road accident prevention from a pushcart-walk trailer, 3) road accident story –telling, 4) training on traffic law and driving behaviors, 5) promoting road accident prevention via wireless, 6) disseminating CD records to promote road accident prevention to radio broadcasting stations, 7) visiting pushcart- walk trailer networks, 8) making a promise to place traffic signs at the rear parts of a pushcart- walk trailer, 9) making a promise to establish a push-cart walk trailer club in a village, 10) evaluating community leaders and 11) throwing eggs not to be broken activity.
3. When comparing knowledge, attitudes and behaviors in road accident prevention from a pushcart-walk trailer, the statistical significant difference was found at .05 level. The average score of the experiment group was higher than one of the control group in all three variables. This inferred that the model for road accident prevention from a pushcart-walk trailer affected the experiment group on knowledge, attitudes and behaviors in road accident prevention from a pushcart-walk trailer. Thus the model was verified that it could be effectively used to prevent road accidents from a pushcart-walk trailer.