

บรรณานุกรม

- [1] S. Thrun, "Robotic Mapping: A Survey," in *Exploring Artificial Intelligence in the New Millenium*, G. a. N. Lakemeyer, B., Ed.: Morgan Kaufmann, 2002.
- [2] A. Nuchter, H. Surmann, K. Lingemann, J. Hertzberg, and S. Thrun, "6D SLAM with an application in autonomous mine mapping," in *IEEE International Conference on Robotics and Automation*, 2004, pp. 1998-2003 Vol.2.
- [3] E. Menegatti, A. Pretto, A. Scarpa, and E. Pagello, "Omnidirectional vision scan matching for robot localization in dynamic environments," *Robotics, IEEE Transactions on [see also Robotics and Automation, IEEE Transactions on]*, vol. 22, pp. 523-535, 2006.
- [4] G. Seetharaman, A. Lakhota, and E. P. Blasch, "Unmanned Vehicles Come of Age: The DARPA Grand Challenge," *Computer*, vol. 39, pp. 26-29, 2006.
- [5] D. W. Gage, "UGV History 101: A Brief History of Unmanned Ground Vehicle (UGV) Development Efforts," in *Unmanned Systems*. vol. 13, 1995.
- [6] R. Wei, R. Mahony, and D. Austin, "A bearing-only control law for stable docking of unicycles," in *International Conference on Intelligent Robots and Systems*, 2003, pp. 3793-3798 vol.3.
- [7] M. Bosse, P. Newman, J. Leonard, and S. Teller, "Simultaneous Localization and Map Building in Large-Scale Cyclic Environments Using the Atlas Framework," *The International Journal of Robotics Research*, vol. 23, pp. 1113-1139, December 1, 2004 2004.
- [8] D. Wooden, "A guide to vision-based map building," *Robotics & Automation Magazine, IEEE*, vol. 13, pp. 94-98, 2006.
- [9] K.-H. Jo, H.-D. Kang, and I. Moon, "Self-localization from the panoramic views for autonomous mobile robots," in *The Fifth Russian-Korean International Symposium on Science and Technology*, 2001, pp. 6-9.
- [10] Thai Robotics Society, "Thailand Intelligent Vehicle Challenge," in <http://tivc.ait.ac.th/>. vol. 2008 Bangkok, 2007.
- [11] W. Wannasuphprasit, M. Wongsaisuwan, M. Wongphati, N. Termthanasombat, C. Chanma, Y. Suttasupa, K. Chuengsatiansup, S. Chinthanaphatumporn, P. Pornsethavorn,

- C. Supawong, J. Ruangkaewsakul, and S. Horkriengkrai, "Jack-O-Lantern : Intelligent Vehicle," Chulalongkorn University, Bangkok 2007.
- [12] นางสาว นวรัตน์ เต็มธนาสมบัติ และ นาย ยุทธนา สุทธสุภา, "การระบุขอบเขตถนนเพื่อ การพัฒนาระบบขับเคลื่อนรถยนต์อัตโนมัติ," ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์.. วิศวกรรมศาสตร์บัณฑิต กรุงเทพฯ: จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, 2549, หน้า 82.
- [13] นายปิยะ ตันติวิชาญ และน.ส.พนิตนันท์ อภิวัฒน์อุคมคุณ, วิทยานิพนธ์ เรื่อง ระบบประมวลผลกลางสำหรับรถยนต์เคลื่อนที่อัตโนมัติ, 2552, คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิต
- [14] นายธนวัฒน์ พันธุ์ และนายเฉลิมพล รักการงาน, วิทยานิพนธ์ เรื่อง รถยนต์เคลื่อนที่ อัตโนมัติ ระบบวิเคราะห์สัญญาณจราจรและสิ่งกีดขวาง, 2552, คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิต
- [15] Frederfk L. Schodt. Inside the Robot Kingdom : Japan, Mechatronics, and the Coming Robotopia. Kodansha International, Tokyo, 1988.
- [16] รศ.ดร.มนูกิจ พานิชกุล, Thai Robotics Society, การแข่งขันสร้างรถอัจฉริยะชิงแชมป์ ประเทศไทย, 6 มีนาคม 2552, Website: <http://www.ise.ait.ac.th/TIVChallenge/index.htm>
- [17] H. R. Everett. Sensors for Mobile Robots : Theory and Application. A K Peters, Ltd., Wellesley, Massachusetts, 1995.
- [18] Digital Image Processing, 3rd ed. Rafael C. Gonzalez and Richard E. Woods, 2007.
- [19] R. H. Barnett, L. O'Cull, and S. Cox, Embedded C Programming and the Atmel AVR, 2 ed.: Thomson Delmar Learning, 2007.
- [20] The Math works, MATLAB and Simulate for Technology Computing Website: <http://www.mathworks.com>
- [21] จารวี ฉันทสิทธิ์พร, วิทยานิพนธ์ เรื่อง การจำแนกชนิดยาเม็ดจากภาพถ่าย โดยใช้เทคนิค เครื่องข่ายประสาท สาขาวิชาวิทยาการคอมพิวเตอร์ มหาวิทยาลัยศิลปากร http://www.thapra.lib.su.ac.th/thesis/showthesis_th.asp?id=0000002601
- [22] นายจักรพันธ์ ทานอุทิศ และนายอิสระวุฒิ บุญจง, วิทยานิพนธ์ เรื่อง รถยนต์เคลื่อนที่ อัตโนมัติ ส่วนบอกทิศทางด้วยแผนที่และการสร้างแผนที่อัตโนมัติ, 2552, คณะ วิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิต
- [23] Active Robots, Robotics and Electronics Technology. Website: <http://www.active-robots.com/products/sensors/hokuyo.shtml>
- [24] Distributed by Innovative Experiment Co.,Ltd., Thailand, CMPS03 Digital Compass Module, Website: www.es.co.th/Schemetic/PDF/NX-ADX-CMPS03.PDF

- [25] บริษัทอีทีที จำกัด : ETT Co.,Ltd., ET-BASE AVR ATmega64/128, 18 พ.ค. 2553
Website: <http://www.ett.co.th/product/03A21.html>
- [26] Thailand Intelligent Vehicle Challenge :ผลการแข่งขัน TIVC 2007, 18 พ.ค. 2554
Website: http://tivc.ait.ac.th/news?selected_year=2007
- [27] Thailand Intelligent Vehicle Challenge :ผลการแข่งขัน TIVC 2008, 18 พ.ค. 2554
Website: http://tivc.ait.ac.th/news?selected_year=2008
- [28] Thailand Intelligent Vehicle Challenge :ผลการแข่งขัน TIVC 2009, 18 พ.ค. 2554
Website: http://tivc.ait.ac.th/news?selected_year=2009
- [29] CT Asia Robotics: หุ่นยนต์เดินสอ, 18 พ.ค. 2554
Website: <http://www.dinsow.com/About-Dinsow.php>
- [30] Wikipedia: Webcam, 23 พ.ค. 2554
Website: <http://en.wikipedia.org/wiki/Webcam>
- [30] Narongdech Keeratipranon, *A Feed Forward Neural Network for Classifying Information from Landsat Multi-Spectral Scanner Imagery*, Sudhi Paritad Journal, October 2002
- [31] Hokuyo Automatic Co., LTD, Scanning Laser Range Finder UTM-30LX/LN Specification, page 2, April 2008.
- [32] Hokuyo Automatic Co., LTD, Communication Protocol Specification For SCIP2.0 Standard, page 9, October 2006.



ประวัติผู้วิจัย

ชื่อภาษาไทย	ดร.ณรงค์เดช กীরติพรานนท์
ชื่อภาษาอังกฤษ	Dr.Narongdech Keeratipranon
วันเดือนปีเกิด	15 มิถุนายน 2524
ภูมิลำเนาเกิด	485/9 ถ.ราชปรารภ แขวงมักกะสัน เขตราชเทวี กรุงเทพมหานคร 10400
ที่อยู่ปัจจุบัน	35/45 ม.ปริญญดา สามัคคี ถ.สามัคคี ตำบลท่าทราย อำเภอเมือง นนทบุรี 11000
คุณวุฒิปริญญาตรี	ปี 2539 – 2543 วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต (วิศวกรรมคอมพิวเตอร์) เกียรตินิยมอันดับ 2 จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย
คุณวุฒิปริญญาโท	ปี 2545 – 2546 Master of Engineering Science (Computer and Communications Engineering) Thesis title: Computational Intelligence for Robot Soccer in the KheperaSot League GPAX 7.00 from 7.00 scale Queensland University of Technology Brisbane Australia
คุณวุฒิปริญญาเอก	ปี 2547 – 2552 Doctor of Philosophy (Information Technology) Thesis title: Robot Navigation in Sensor Space Queensland University of Technology Brisbane Australia
ตำแหน่งงานปัจจุบัน	หัวหน้าภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิต
สถานที่ทำงานปัจจุบัน	ห้องพักอาจารย์ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ ชั้น 4 อาคาร 9

110/1-4 ถ.ประชาชื่น แขวงทุ่งสองห้อง เขตหลักสี่
กรุงเทพมหานคร 10210

E-mail address narongdech.ken@dpu.ac.th

ประวัติการได้รับทุนการศึกษาและการวิจัย

1. ทุนโครงการวิจัยหัวข้อหุ่นยนต์ทำความสะอาดเครื่องปรับอากาศระหว่างปี 2554 – 2555 จาก บริษัท รีเทลลิงค์ (ไทยแลนด์) จำกัด
2. ทุนโครงการวิจัยหัวข้อหุ่นยนต์ดูดตะกอนใต้น้ำในถังพักน้ำประปาขนาดใหญ่ระหว่างปี 2554 – 2555 จากการประปานครหลวง
3. ทุนโครงการวิจัยหัวข้อการปรับปรุงหุ่นยนต์ สำหรับการประชาสัมพันธ์ ประจำปี 2554 จาก บริษัท เค พี เอ็ม จี จำกัด
4. ทุนโครงการวิจัยหัวข้อแขนกล สำหรับเครื่องตัด ปอกสายไฟอัตโนมัติระหว่างปี 2553 – 2554 จากบริษัท เอ็ม ไอ เอส จำกัด
5. ทุนส่งเสริมการวิจัยหัวข้อรถขับเคลื่อนอัตโนมัติไร้คนขับระหว่างปี 2552 – 2554 จาก มหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิตย์
6. ทุนการศึกษาต่อระดับปริญญาเอกระหว่างปี 2547 - 2551 ที่ Queensland University of Technology, Australia จากมหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิตย์และทุน International Post-Graduate Research Scholarship (IPRS) จากรัฐบาลออสเตรเลีย
7. ทุนการศึกษาต่อระดับปริญญาโทระหว่างปี 2545 - 2546 ที่ Queensland University of Technology, Australia จากมหาวิทยาลัยธุรกิจบัณฑิตย์

ผลงานวิชาการที่ได้รับการตีพิมพ์

1. **ดร.ณรงค์เดช กิริติพรานนท์** นายอาทิตย์ คงชนญาติ นายธีรเทพ พวงภักดี และนายเมธี ศศิธร ชาติดา,ระบบตรวจจับอาการง่วงนอนจากสายตาโดยใช้การประมวลผลภาพ, The 8th International Joint Conference on Computer Science and Software Engineering, May 11-13, 2011, Thailand.
2. นายสายฝน โคตรโสภา และ **ดร.ณรงค์เดช กิริติพรานนท์**, ระบบรถเข็นอัจฉริยะ สำหรับช่วยเหลือผู้พิการและผู้สูงอายุ วารสารวิชาการมหาวิทยาลัยราชภัฏเลย มกราคม 2554

3. Frederic Maire, Joaquin Sitte, and **Narongdech Keeratipranon**. Desktop robot soccer. In Pedro Lima, editor, *Robotic Soccer*, pages 193–202. Itech Education and Publishing, Vienna, Austria, 2007.
4. Henry Huang, Frederic Maire, and **Narongdech Keeratipranon**. Bearing-only SLAM with indistinguishable landmarks. In *Australasian Conference on Robotics and Automation*, Brisbane, Australia, 2007.
5. Henry Huang, Frederic Maire, and **Narongdech Keeratipranon**. An improved probability density function for representing landmark positions in bearing-only SLAM systems. In *20th Australian Joint Conference on Artificial Intelligence*, Gold Coast, Queensland, Australia, 2007.
6. **Narongdech Keeratipranon**, Frederic Maire, and Henry Huang. Reflex navigation in sensor space. In Ulrich Ruckert, Joaquin Sitte, and Ulf Witkowski, editors, *Autonomous Minirobots for Research and Edutainment*, pages 3–10, Buenos Aires, Argentina, 2007.
7. Henry Huang, Frederic Maire, and **Narongdech Keeratipranon**. Bearing-only simultaneous localization and mapping for vision-based mobile robots. In Goro Obinata and Ashish Dutta, editors, *Vision Systems Applications*, pages 335–360. I-Tech Education and Publishing, Vienna, Austria, 2007.
8. **Narongdech Keeratipranon**, Frederic Maire, and Henry Huang. Manifold learning for robot navigation. *International Journal of Neural Systems*, 16(5):383–392, 2006.
9. Henry Huang, Frederic Maire, and **Narongdech Keeratipranon**. Uncertainty analysis of a landmark initialization method for simultaneous localization and mapping. In *Australasian Conference on Robotics and Automation*, Sydney, Australia, 2005.
10. Henry Huang, Frederic Maire, and **Narongdech Keeratipranon**. A direct localization method using only the bearing extracted from two panoramic views along a linear trajectory. In *Autonomous Minirobots for Research and Edutainment*, pages 201–206, Fukui, Japan, 2005. Springer.
11. **Narongdech Keeratipranon**, Frederic Maire, and Joaquin Sitte. Robot soccer KheperaSot league: Challenges and future direction. In *Autonomous Minirobots for Research and Edutainment*, pages 141–146, Fukui, Japan, 2005. Springer.
12. **Narongdech Keeratipranon** and Frederic Maire. Bearing similarity measures for self-organizing feature maps. In Marcus Gallagher, James Hogan, and Frederic Maire, editors,

Intelligent Data Engineering and Automated Learning, pages 286–293, Brisbane, Australia, 2005. Springer.

13. **Narongdech Keeratipranon**, *A Feed Forward Neural Network for Classifying Information from Landsat Multi-Spectral Scanner Imagery*, Sudhi Paritad Journal, October 2002



