

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ ดร.ยอดเยี่ยม ทิพย์สุวรรณโณ	
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์
การดำรงตำแหน่งบริหาร -	
การศึกษา Ph.D. (Electrical Engineering), North Carolina State University, U.S.A., 2546 M.S. (Electrical Engineering), North Carolina State University, U.S.A., 2542 วศ.บ.(คอมพิวเตอร์) เกียรตินิยมอันดับ 2, มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, ไทย, 2539	
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ Robotics, Computer Networking, Computer Hardware Design	
งานสอน Commu.Skills for Software & Knowledge Eng. Computer Architecture & Organization Computer Engineering Project Data Science Embeded System for Manufacturing Enterprise Manag.in Software & Knowledge Bus. Innovation Management Innovative Thinking Intelligent System for Manufacturing Introduction to Computational Finance Machine Learning Mechatronic System & Control Microcontroller & Micropro. System Design Microprocessor and Microcomputer Design Microprocessors & Microcomputer Design Numerical Computation Probability & Random Process for Comp. Eng. Probability and Random Process for Computer Engineering Probability and Statistics for Software and Knowledge E Selected Topics in Computer Engineering Seminar Software & Knowledge Engineering Economics Software Entrepreneurship Technical Writing Software Knowledge Eng. การออกแบบระบบไมโครคอนโทรลเลอร์และระบบไมโครโปรเซสเซอร์	
โครงการวิจัย ปี 2547-2549 การจัดการระบบประกันคุณภาพในเครือข่ายสำหรับระบบควบคุม (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานคณะกรรมการอุดมศึกษา ร่วมกับสำนักงานกองทุนสนับสนุนการวิจัย ปี 2548 ระบบเครือข่ายตรวจสอบสำหรับหาตำแหน่งบุคคล (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากการสื่อสารแห่งประเทศไทย ปี 2549 ระบบเครือข่ายตรวจสอบไร้สายสำหรับการเก็บข้อมูลเชิงเกษตรกรรม (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2549 ระบบติดตาม นำเสนอข้อมูล และควบคุมรถสว่าตีดิจิทัลของมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2550 เครื่องผสมน้ำยาสำหรับการปลูกสัตว์ในโรงเรือนแบบปิด (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานคณะกรรมการการอุดมศึกษา ปี 2551 ระบบเครือข่ายตรวจสอบไร้สายแบบประหยัดพลังงานสำหรับการรวบรวมข้อมูล (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2552 การปรับปรุงเครื่องผสมสารน้ำสำหรับการปลูกสัตว์สมรรถาธิ์โตเซอร์ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2552 ระบบพยากรณ์การระบาดของโรคไหม้ในนาข้าว (ผู้ร่วมโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2553 ระบบตรวจสอบสภาวะการเลี้ยงกุ้งแบบไร้สาย (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2553-2554 ระบบสมองกลฝังตัวสำหรับวิเคราะห์ภาพวิดีโอเวลาจริง (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานนวัตกรรมแห่งชาติ ปี 2554-2555 เครื่องมือตรวจอากาศอัตโนมัติ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากกรมการข้าว ปี 2554-2557 หุ่นยนต์สำรวจท่อรั่วขนาด 300 มม. (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากการประปานครหลวง ปี 2554 การปรับปรุงการจัดเก็บและบันทึกภาพจากกล้อง CCTV เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพในการทำงาน (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2555-2556 การพัฒนาเครื่องวัดค่าออกซิเจนละลายแบบฟลูออเรสเซนซ์ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานพัฒนาการวิจัยการเกษตร (สวก.) ปี 2555-2556 เครื่องตรวจอากาศอัตโนมัติ ปี 2556 (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากกรมการข้าว	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ ดร.ยอดเยี่ยม ทิพย์สุวรรณ	
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์
<p>ปี 2556 การพัฒนาอัลกอริทึมการขีดหัวอ่านฮาร์ดดิสก์สำหรับบาร์บาดอส (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากบริษัท เวสเทิร์น ดิจิตอล (ประเทศไทย) จำกัด</p> <p>ปี 2556-2557 ยานใต้น้ำควบคุมด้วยตัวเอง สำหรับโรโบซัพ 2014 (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากบริษัท ปตท.สำรวจและผลิตปิโตรเลียม จำกัด (มหาชน)</p> <p>ปี 2557-2560 การพัฒนายานใต้น้ำควบคุมระยะไกล (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากบริษัท ปตท.สำรวจและผลิตปิโตรเลียม จำกัด (มหาชน)</p> <p>ปี 2561-2562 แก้อัลตอการมาเรือ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากบริษัท ปตท. (สำรวจและผลิตปิโตรเลียม) จำกัด มหาชน</p>	
บทความวิจัยในวารสารวิชาการ	
ระดับนานาชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - Yodyium Tipsuwan, "Discussion on: "Robust H-infinity control of networked control systems with parameter uncertainty and state-delay"", EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL 12 (5) (2006) 481-482 - Saowanee Lertworasirikul, Yodyium Tipsuwan, "Moisture content and water activity prediction of semi-finished cassava crackers from drying process with artificial neural network", Journal of Food Engineering 84 (1) (2008) 65-74 - Yodyium Tipsuwan, Suwatchai amonsantiroj , Jirat Srisabye, Prabhas Chongstitvattana , "An auction-based dynamic bandwidth allocation with sensitivity in a wireless networked control system", COMPUTERS & INDUSTRIAL ENGINEERING 57 (1) (2009) 114-124 	
บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ	
ระดับชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - Piyamate Wasuntapichaikul, KANJANAPAN SUKVICHAI, Yodyium Tipsuwan, "IMPLEMENTATION OF TORQUE CONTROLLER FOR BRUSHLESS MOTORS ON THE OMNI-DIRECTIONAL WHEELED MOBILE ROBOT", ITC-CSCC (International Technical Conference on Circuit/Systems, Computers and Communications) (2010) - Rapeepong Rattanawaorahirunkhul, Peerayot Sanposh, KANJANAPAN SUKVICHAI, Chanin Panjapornpon, Yodyium Tipsuwan, สุรเทพ นิลนนท์, "Feedback Linearization with PID Controller Case Study: Automatic Underwater Vehicle Control and pH Control", CRIT 2017 - The Conference of Thai Robot Society on Robotics and Industrial Technology 2017 (2017) 	
ระดับนานาชาติ	
<ul style="list-style-type: none"> - Yodyium Tipsuwan, "An Implementation of a Networked PI Controller over IP Network", IECON Proceedings (Industrial Electronics Conference) (2003) - Yodyium Tipsuwan, "Feedback preprocessed unmanned ground vehicle network-based controller characterization", IECON Proceedings (Industrial Electronics Conference) (2004) - Yodyium Tipsuwan, "Feedback preprocessed unmanned ground vehicle network-based controller characterization", IECON Proceedings (Industrial Electronics Conference) (2004) - Yodyium Tipsuwan, "A Neuro-Fuzzy Network-based Controller for DC Motor Speed Control", The 31st Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society [IECON 2005] (2005) - Yodyium Tipsuwan, Phakhachon Hoonsuwan, "Design and Implementation of an AUV for Petroleum Pipeline Inspection", International Conference on Information Technology and Electrical Engineering (2015) - Rapeepong Rattanawaorahirunkhul, Peerayot Sanposh, KANJANAPAN SUKVICHAI, Yodyium Tipsuwan, Phakhachon Hoonsuwan, "Feedback Linearization with PID Controller Design for Autonomous Underwater Vehicle Using Particle Swarm Optimization (PSO)", ITC-CSCC2017 - the 32nd International Technical Conference on Circuits, Systems, Computers, and Communications (2017) - Teerasit Kasetkasem, Denchai Worasawate, Yodyium Tipsuwan, Phunsak Thiennviboon, P. Hoonsuwan, "A pinger localization algorithm using sparse representation for autonomous underwater vehicles", ECTI-CON 2017 - 2017 14th International Conference on Electrical Engineering/Electronics, Computer, Telecommunications and Information Technology (2017) - วสุธร ศิริยากร, Akrapong Patcharungruang, Peerayot Sanposh, Yodyium Tipsuwan, ชีโนรส นาคเทวีญ, ศุภกฤษฎี เกรียงขจร, ณัฐชนันท์ ทองเต็ม, "Development of ZEABUS 2018 AUV", ICA-SYMP 2019: The 2019 First International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics (2019) - Yodyium Tipsuwan, Teerasit Kasetkasem, A. Leangaramkul, T. Isshiki, T. Chanwimaluang, P. Hoonsuwan, "Pipeline Direction Extraction Algorithm Using Level Set Method", ECTI-CON 2019 (2019) - Yodyium Tipsuwan, Teerasit Kasetkasem, A. Leangaramkul, T. Isshiki, T. Chanwimaluang, P. Hoonsuwan, "Pipeline Segmentation Using Level-Set Method", IEEE IGARSS 2019 (2019) - Yodyium Tipsuwan, Teerasit Kasetkasem, ณัฐพล ปราสาททอง, T. Isshiki, T. Chanwimaluang, P. Hoonsuwan, "An Elevation Mapping Algorithm Based on a Markov Random Field Model for Underwater Exploration", ECTI-CON 2019 (2020) 	
รางวัลประกาศเกียรติคุณ/เชิดชูเกียรติการวิจัย	
<ul style="list-style-type: none"> - นักเทคโนโลยีรุ่นใหม่ ประจำปี 2553 ประจำปี 2553 จาก มูลนิธิส่งเสริมวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีในพระบรมราชูปถัมภ์ 	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ ดร.ยอดเยี่ยม ทิพย์สุวรรณโณ	
ตำแหน่งทางวิชาการ ผู้ช่วยศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์
รางวัลผลงานวิจัย/สิ่งประดิษฐ์	
<ul style="list-style-type: none">- รางวัลชมเชย รางวัลนวัตกรรมมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ปี 2550 ประเภทอาจารย์ นักวิจัย และบุคลากรมหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ สาขาวิศวกรรมศาสตร์ และสถาปัตยกรรมศาสตร์ ประจำปี 2551 เรื่อง "เครื่องผสมสารน้ำสำหรับการปลูกสัตว์" จาก มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์- รางวัลผลงานประดิษฐ์คิดค้น ประจำปี 2553 ระดับประกาศเกียรติคุณ วิศวกรรมศาสตร์ ประจำปี 2553 เรื่อง "เครื่องผสมสารน้ำสำหรับการปลูกสัตว์สมาร์ทโดสเซอร์" จาก สำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ- รางวัลผลงานประดิษฐ์คิดค้น ประจำปี 2554(รางวัลประกาศเกียรติคุณ) ด้านวิศวกรรมและอุตสาหกรรมวิจัย สาขาวิศวกรรมศาสตร์ ประจำปี 2554 เรื่อง "หุ่นยนต์ทำความสะอาดน้ำใส" จาก สำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ- รางวัลผลงานประดิษฐ์คิดค้น ประจำปี 2555 (ด้านเกษตรศาสตร์และอุตสาหกรรมเกษตร รางวัลประกาศเกียรติคุณ) สาขาเกษตรศาสตร์และชีววิทยา ประจำปี 2555 เรื่อง "เครื่องช่วยระบบพยากรณ์โรคใบไหม้ของข้าว" จาก สำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ- รางวัลผลงานประดิษฐ์คิดค้น ประจำปี 2555 (รางวัลประกาศเกียรติคุณด้านวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี) สาขาเทคโนโลยีสารสนเทศและนิเทศศาสตร์ ประจำปี 2555 เรื่อง "ระบบสมองกลฝังตัวเวลาจริงสำหรับวิเคราะห์ภาพกล้องวงจรปิด" จาก สำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ	

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2546 - 6 กรกฎาคม 2563