

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายมิตี รุจามุรุษิ ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
การดำรงตำแหน่งบริหาร -	
การศึกษา DOCTORAL DEGREE of Information and Communication Engineering, The University of Tokyo, JAPAN, 2551	
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ วิกิพีเดียคอมพิวเตอร์	
งานสอน Advanced Control System Design for Industrial Machines Advanced Research Methods in Electrical Eng. Computer & Robot Vision Computer and Robot Vision Control & Measurement Laboratory Control and Measurement Laboratory Design of Automation System Digital Circuits & Logic Design Digital Image Processing Electrical Engineering Laboratory I Electrical Engineering Project I Electrical Engineering Project II Hardware Concepts for Embedded Systems Industrial Auto.and Control Laboratory Introduction to Robotic Systems Machine Vision in Robotics Research Methods in Electrical Engineering Robotic Theory & Design Robotic Theory and Design Select Topic Ctrl & Measure Engine Seminar Signals & Systems Special Problems	
โครงการวิจัย ปี 2551 การแปลงภาพด้วยกล้องสเตอริโออย่างอัตโนมัติ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากคณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ปี 2551-2552 โปรแกรมคอมพิวเตอร์สำหรับตรวจจับเปลวไฟด้วยกล้องวงจรปิด (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ ปี 2553 การหาค่าคงตัวเฉพาะและปรับตั้งกล้องสเตอริโอ (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2554-2555 โปรแกรมคอมพิวเตอร์สำหรับตรวจจับเปลวไฟ และควันด้วยกล้องวงจรปิด (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ (วช.) ปี 2554-2555 โปรแกรมคอมพิวเตอร์สำหรับตรวจจับเปลวไฟและควันด้วยกล้องวงจรปิด (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ ปี 2555-2556 ระบบช่วยลจจอดอัตโนมัติโดยใช้วีทัศน์คอมพิวเตอร์และเซนเซอร์ทิศทาง (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสถาบันเทคโนโลยีป้องกันประเทศ(องค์การมหาชน) ปี 2557-2558 การประมาณอัตราส่วนพื้นที่แผลไฟไหม้ด้วยเทคนิควีทัศน์คอมพิวเตอร์โดยใช้ Microsoft Kinect (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากมูลนิธิโทรเรเพื่อการส่งเสริมวิทยาศาสตร์ ประเทศไทย ปี 2557-2558 การปรับภาพวีดีโอให้เสถียรสำหรับกล้องบนอากาศยานขนาดเล็ก (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสถาบันเทคโนโลยีป้องกันประเทศ ปี 2558-2559 การประมาณตำแหน่งและทิศทางของวัตถุระนาบในภาพที่มีสัญญาณรบกวน สำหรับแอปพลิเคชันลจจอด UAV (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานกองทุนสนับสนุนการวิจัย (สกว.) ปี 2558-2560 ระบบประมาณอัตราส่วนพื้นที่แผลไฟไหม้โดยใช้เทคนิควีทัศน์คอมพิวเตอร์บนพื้นฐานของ Kinect เซนเซอร์ราคาไม่แพง (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากAUN/SEED-Net ปี 2557-2558 การตรวจจับเครื่องหมายบนทางวิ่งแล้วแปลงเป็นพิกัดสามมิติสำหรับการลจจอดอัตโนมัติด้วยอัลกอริทึม Direct Linear Transform (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสถาบันเทคโนโลยีป้องกันประเทศ(องค์การมหาชน) ปี 2558 การประมาณตำแหน่งและทิศทางของวัตถุระนาบในภาพที่มีสัญญาณรบกวนสำหรับแอปพลิเคชันลจจอด UAV (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2560-2561 การปรับเทียบภายในและภายนอกของกล้อง Kinects เพื่อสร้างระบบจัดเก็บข้อมูลสามมิติของร่างกายผู้ป่วย (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานพัฒนาวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยีแห่งชาติ	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

<p>ชื่อ นายมิตี รุจามุรักษ์</p> <p>ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์</p>	<p>สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์</p>
<p>ปี 2561-2562 การศึกษาขั้นต้นต่อระบบตรวจสอบด้วยวิธีทัศน์ R-Vision (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากRyowa Co., Ltd.</p> <p>ปี 2565-2575 การสนับสนุนด้านวิศวกรรมและการบริหารระบบวิธีทัศน์เครื่องจักร CLAVI ภายใต้ MOU ระหว่างหน่วยงาน (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากRyowa Co., Ltd.</p>	
<p>บทความวิจัยในวารสารวิชาการ</p> <p>ระดับชาติ</p> <ul style="list-style-type: none"> - Miti Ruchanurucks, ปิญจวี รัชทรัพย์, อมรรัตน์ คงมา, "การใช้ Microsoft Kinect เป็นเซนเซอร์สำหรับสร้างพื้นผิว 2D", ไฟฟ้าสาร 19 (3) (2012) 53-55 - พยัค จิรสวรรณพงศ์, Miti Ruchanurucks, "Brain-Computer Interface for Patient to Command using Imagination of Left-Right Hand Movement by Wavelet Packet Filter", วชิรเวชสาร 57 (3) (2013) 185-192 - เมืองมล เสนพิง, Miti Ruchanurucks, "Detection of Markers on Runway and Conversion to 3D Information for Automatic Landing Using Computer Vision", Science and Technology, RMUTT Journal 6 (1) (2016) 25-42 <p>ระดับนานาชาติ</p> <ul style="list-style-type: none"> - Kudoh, S, Ogawara, K, Miti Ruchanurucks, Ikeuchi, K, "Painting robot with multi-fingered hands and stereo vision", ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS 57 (3) (2009) 279-288 - Miti Ruchanurucks, Saengngoen, P., Sajjawiso, T., "Fire flame detection using color segmentation and space-time analysis", Proceedings of SPIE - The International Society for Optical Engineering 8285 (2011) - Srisuwan, T., Miti Ruchanurucks, "Smoke detection using GLCM, wavelet, and motion", 9069 (2013) - Miti Ruchanurucks, Amornrat Khongma, Panjatee Rakprayoon, Teera Phatrapornnant, Taweetong Koanantakool, "Kinect Quality Enhancement for Triangular Mesh Reconstruction with Applications in Burn Care", Transactions of the Institute of Measurement and Control 36 (2) (2014) 237-243 - A. Khongma, Miti Ruchanurucks, T. Koanantakool, T. Phatrapornnant, Y. Koike, P. Rakprayoon, "Kinect Quality Enhancement for Triangular Mesh Reconstruction with a Medical Image Application", (book chapter)Springer's Soft Computing Techniques in Engineering Applications, Studies in Computational Intelligence 543 (-) (2014) 15-32 - Miti Ruchanurucks, Pongthorn Apiroop, Surangrak Sutiworwan, "Planar surface area transformation using modified homography matrix", Transactions of the Institute of Measurement and Control 36 (7) (2014) 878-883 - Miti Ruchanurucks, "Humanoid robot upper body motion generation using B-spline-based functions", Robotica 33 (4) (2015) 705-720 - Miti Ruchanurucks, Rakprayoon, P, Kongkaew, S, "Automatic Landing Assist System Using IMU plus PnP for Robust Positioning of Fixed-Wing UAVs", JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS 90 (1-2) (2018) 189-199 - Panjatee Rakprayoon, Miti Ruchanurucks, Somying Thainimit, Ikuhisa Mitsugami, "Part-to-Full Shape Matching of Different Human Subjects", Heliyon 7 (10) (2021) e08214-1-11 - Sakol Kongkaew, Miti Ruchanurucks, Jun Takamatsu, "Automatically Landing an Unmanned Aerial Vehicle Using Perspective-n-Point Algorithm Based on Known Runway Image: Area Localization and Feature Enhancement With Time Consumption Reduction", ASME Open Journal of Engineering 1 (-) (2022) 	
<p>บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ</p> <p>ระดับชาติ</p> <ul style="list-style-type: none"> - ธนกร ประสงค์อาสา, Miti Ruchanurucks, "Graphical Simulation of Human Motion Using Muscular SEMG Sensor", National Conference on Thai Simulation and Modeling (2010) <p>ระดับนานาชาติ</p> <ul style="list-style-type: none"> - Miti Ruchanurucks, Koichi Ogawara, Katsushi Ikeuchi, "Integrating Region Growing and Classification for Segmentation and Matting", IEEE International Conference on Image Processing (2008) - Miti Ruchanurucks, "Motion Optimization with Sequential Physical Constraints", IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (2009) - Miti Ruchanurucks, Shin'ichiro Nakaoka, "Offline and Online Trajectory Generation with Sequential Physical Constraints", IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (2009) - Miti Ruchanurucks, นายประพิน แสงเงิน, นายธีรภัทร์ ลัจจวิโส, "Fire Flame Detection Using Color Segmentation and Space-Time Analysis", International Conference on Graphic and Image Processing 2010 (2010) - P. Apiroop, Miti Ruchanurucks, S. Siddhichai, T. Chanwimaluang, K. Aida, "Planar Surface Area Estimation Using Camera and Orientation Sensor", IEEE International Conference on Signal Processing Systems (2011) 	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายมิตี รุจานุรักษ์	
ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
<ul style="list-style-type: none"> - Pongthon Apiroop, Miti Ruchanurucks, S. Siddhichai , T. Chanwimaluang , Teerasit Kasetkasem, K. Aida, "Planar Surface Area Estimation Using Computer Vision", The 2011 International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems (IC-ICTES 2011) (2011) - J. Payat, Miti Ruchanurucks, T. Chusak, N. Sugino, "An Adaptive Filter Based on Wavelet Packet Decomposition in EEG Motor Imagery Classification", International Conference on Electronics, Biomedical Engineering and Its Application (2011) - Payat Jirasuwanpong, Miti Ruchanurucks, Chusak Thanawattano, Nobuhiko Sugino, "Motor Imagery Classification Based on EEG Signal Using DWPT and Neural Network", The 2011 International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems (IC-ICTES 2011) (2011) - ปัญจวี รัชทรัพย์, Miti Ruchanurucks, Ada Coundoul, "Kinect-based Obstacle Detection for Manipulator", IEEE/SICE International Symposium on System Integration (2011) - Miti Ruchanurucks, Surangrak Sutiworwan, Pongthorn Apiroop, "Planar Surface Area Transformation and Calculation Using Camera and Orientation Sensor", International Conference on Intelligent Robotics and Applications (2012) - Surangrak Sutiworwan, Miti Ruchanurucks, Pongthorn Apiroop, Supakorn Siddhichai, Thitiporn Chanwimaluang, Makoto Sato, "Planar Surface Area Calculation Using Camera and Orientation Sensor", IEEE International Conference on Cyber Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (2012) - Wantana Sukmanee, Miti Ruchanurucks, Panjatee Rakprayoon, "Obstacle Modeling for Manipulator Using Iterative Least Square (ILS) and Iterative Closest Point (ICP) Base on Kinect", IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (2012) - A. Khongma, Miti Ruchanurucks, T. Phatrapornnant, Y. Koike, P. Rakprayoon, "Kinect Quality Enhancement for Triangular Mesh Reconstruction with a Medical Image Application", International Conference on Computational Vision and Robotics (2012) - Phongsak Thumbunpeng, Miti Ruchanurucks, Amornrat Khongma, "Surface Area Calculation Using Kinect's Filtered Point Cloud with an Application of Burn Care", IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (2013) - Teerasak Srisuwan, Miti Ruchanurucks, "Smoke Detection Using GLCM, Wavelet, and Motion", International Conference on Graphic and Image Processing (2013) - Pakapoj Tulsuk, Panu Srestasathiern, Miti Ruchanurucks, Teera Phatrapornnant, Hiroshi Nagahashi, "A Novel Method for Extrinsic Parameters Estimation between a Single-Line Scan LiDAR and a Camera", IEEE Intelligent Vehicles Symposium (2014) - Muangmol Senpheng, Miti Ruchanurucks, "Automatic landing assistant system based on stripe lines on runway using computer vision", The International Conference on Science and Technology (2015) - Montika Sereewattana, Miti Ruchanurucks, Somying Thainimit, Sakol Kongkaew, Supakorn Siddhichai, Shoichi Hasegawa, "Color Marker Detection with Various Imaging Conditions and Occlusion for UAV Automatic Landing Control", The First Asian Conference on Defence Technology (2015) - Kittipat Wiryaprasat, Miti Ruchanurucks, "Realtime VDO stabilizer for small UAVs using a modified homography method", The International Conference on Science and Technology (2015) - Montika Sereewattana, Miti Ruchanurucks, Panjatee Rakprayoon, Supakorn Siddhichai, Shoichi Hasegawa, "Automatic Landing for Fixed-wing UAV Using Stereo Vision with A Single Camera and An Orientation Sensor: A Concept", IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronic (2015) - Tewan Santitewagun, Panu Srestasathiern, Pakapoj Tulsuk, Miti Ruchanurucks, Teera Phatrapornnant, Shoichi Hasegawa, "Robust Regression in Extrinsic Calibration between Camera and Single Line Scan Laser Rangefinder", International Conference of Information and Communication Technology for Embedded Systems (2017) - นางสาวปัญจวี รัชทรัพย์, Miti Ruchanurucks, "An adaptive descriptor for functional correspondence between non-rigid 3D shapes", The 4th IEEE WIECON-ECE 2018 (2018) - นางสาวอมรรัตน์ คงมา, Miti Ruchanurucks, Teerasit Kasetkasem, "Non-rigid registration under articulated deformation for incomplete point clouds targeting 3D body reconstruction with occlusion", The 4th IEEE WIECON-ECE 2018 (2018) - Sanyapong Youkachen, Miti Ruchanurucks, Teera Phatrapornnant, Hirohiko Kaneko, "Defect Segmentation of Hot-rolled Steel Strip Surface by using Convolutional Auto-Encoder and Conventional Image processing", 10th International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems (IC-ICTES) (2019) - Gatesichapakorn, S., Takamatsu, J., Miti Ruchanurucks, "ROS based Autonomous Mobile Robot Navigation using 2D LiDAR and RGB-D Camera", 1st International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics, ICA-SYMP 2019 (2019) - Sukpranhachai Gatesichapakorn, Miti Ruchanurucks, Pished Bunnun, Tsuyoshi Isshiki, "ROS Based mobile robot pose planning for a good view onboard camera using costmap", 10th International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems (IC-ICTES) (2019) 	
อนุสิทธิบัตร	
<ul style="list-style-type: none"> - อนุสิทธิบัตรงานวิจัย ปี 2563 เรื่อง "ระบบการปรับภาพให้เสถียรเพื่อแสดงภาพในมุมมองและขนาดคงที่ชนิดรายงานผลได้ทันที" จาก มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ 	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายมิตี รุจานุรักษ์	
ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
รางวัลประกาศเกียรติคุณ/เชิดชูเกียรติการวิจัย	
- รางวัลประเภทบุคคล-นักวิจัยผู้สร้างสรรค์ผลงานวิจัยตีพิมพ์ระดับนานาชาติ ปี 2557 ประจำปี 2559 จาก มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์	
รางวัลผลงานวิจัย/สิ่งประดิษฐ์	
- ICT Award 2010 ซอฟต์แวร์ ประจำปี 2554 เรื่อง "โปรแกรมคอมพิวเตอร์สำหรับตรวจจับเปลวไฟด้วยกล้องวงจรปิด" จาก กระทรวงเทคโนโลยีสารสนเทศและการสื่อสาร	
- ชิว-เส็งยม กาญจนจारी เพื่อวิศวกรรมไฟฟ้า ประจำปี 2555 เรื่อง "Kinect Quality Enhancement for Triangular Mesh Reconstruction with a Medical Image Application" จาก Owner of Thai Panasonic	
รางวัลผลงานนำเสนอในการประชุมวิชาการ	
- Young investigator award ประจำปี 2555 เรื่อง "Kinect Quality Enhancement for Triangular Mesh Reconstruction with a Medical Image Application" จาก The conference	

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2551 - 23 พฤศจิกายน 2567