

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายเชาวลิต มิตรสันติสุข	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	
การดำรงตำแหน่งบริหาร -	
การศึกษา D.Eng. (Energy and Environment Science), Nagaoka University of Technology, JAPAN, 2553 M.Eng. (Electrical, Electronics and Information Engineering Program), Nagaoka University of Technology, JAPAN, 2550 B.Eng. (Electrical Engineering), Thammasat University, ไทย, 2547	
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ Motion Control, Real-world Haptics, Tele-operated Robot, Medical Robot Devices, Rehabilitation Robot, Disturbance Observer, Acceleration Control, RT-Linux, Human-robot Interaction, Mechatronics	
งานสอน Adaptive Control Systems Advanced Research Methods in Electrical Eng. Digital Control Systems Dynamical Systems & Control Electrical Engineering Laboratory Electrical Engineering Laboratory I Electrical Engineering Project I Electrical Engineering Project II Electromechanical Energy Conversion Lab. I Innovative Research in Electrical Engineering Linear Control Systems Selected Topics in Electrical Engineering Seminar	
โครงการวิจัย ปี 2556-2558 แรงแล้มพัสป้อนกลับในหุ่นยนต์ช่วยเหลือการทำงานโดยการควบคุมความเร่งพร้อมกับการชดเชยการรบกวนของกลไก (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากทุนอุดหนุนวิจัย มก. ปี 2556-2557 การควบคุมส่งผ่านแรงในเวลาจริงสำหรับเครื่องมือทางการแพทย์ด้วยการประมาณค่าสัญญาณรบกวน (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากคณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ ปี 2556-2558 แรงแล้มพัสป้อนกลับในหุ่นยนต์ช่วยเหลือการทำงานโดยการควบคุมความเร่งพร้อมกับการชดเชยการรบกวนของกลไก (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากสำนักงานกองทุนสนับสนุนการวิจัย (สกว.) ปี 2560-2561 Optimization of Heatsink (หัวหน้าโครงการ) ได้รับทุนจากUACJ Corporation	
บทความวิจัยในวารสารวิชาการ ระดับนานาชาติ - Chowarit Mitsantisuk, Dr. Manuel Nandayapa, Prof. Kiyoshi Ohishi, Assoc. Prof. Seiichiro Katsura, "Design for Sensorless Force Control of Flexible Robot by Using Resonance Ratio Control Based on Coefficient Diagram Method", <i>Automatika - Journal for Control, Measurement, Electronics, Computing and Communications</i> 54 (1) (2013) 62-73 - Phuong, T.T., Ohishi, K., Yokokura, Y., Chowarit Mitsantisuk, "FPGA-based high-performance force control system with friction-free and noise-free force observation", <i>IEEE Transactions on Industrial Electronics</i> 61 (2) (2014) 994-1008 - Chowarit Mitsantisuk, Nakhon Niramitvasu, "Bilateral Control Based on Disturbance Observer of Delta Robot with Gravity Compensation", <i>Applied Mechanics and Materials</i> 781 (-) (2015) 445-449 - Chowarit Mitsantisuk, Napol Varachitchai, "An Analysis of Force Response by Using Spectrogram", <i>Applied Mechanics and Materials</i> 781 (-) (2015) 466-470 - Sorawit Stapornchaisit, Chowarit Mitsantisuk, "Micro-Macro Bilateral Control in Delta Robot", <i>International Review of Automatic Control, IREACO</i> 8 (4) (2015) 289-299 - ณพล วรชิตชัย, จันทร อัญญาโพธิ์, Chowarit Mitsantisuk, "Shadow and Mirror Mode Bilateral Control for a Tele-Operated Robot System", <i>International Review of Automatic Control</i> 10 (3) (2017) 267-273 - Dr. Thao Tran Phuong, Prof. Kiyoshi Ohishi, Chowarit Mitsantisuk, Asst. Prof. Yuki Yokokura, Prof. Kouhei Ohnishi, Prof. Roberto Oboe, Prof. Asif Sabanovic, "Disturbance Observer and Kalman Filter Based Motion Control Realization", <i>IEEEJ Journal Industry Application</i> 7 (1) (2017) 1-14	
บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ ระดับชาติ	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายเชาวลิต มิตรสันติสุข	
ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
<ul style="list-style-type: none"> - สุมณาศ ตีอินทร์, นิรุตต์ นาคสุข, เกษมศักดิ์ อุทัยชนะ, Chowarit Mitsantisuk, จิรเดช นาคเงินทอง, ฉัตรชัย สุขศรีเมือง, ทวีรัช มารวยทรัพย์, วรารุช พรินทรากุล, "Investigation on TIG welding techniques using measured signals and high speed camera", IE Network Conference 2013(IENET 2013) ประชุมวิชาการหน่วยงานวิศวกรรมอุตสาหกรรมประจำปี 2556 (2013) - พลากร กลัดเจริญ, Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Vibration Suppression of Flexible Master-Slave Robot Based on Resonance Ratio Control with Coefficient Diagram Method", The 36th Electrical Engineering Conference(EECON-36) การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่36 (2013) - Chowarit Mitsantisuk, "Macro/Micro Bilateral Control Based on Kalman-Filter Based State Observer for Medical Device", การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมไฟฟ้า มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคล ครั้งที่ 6 (2014) - Chowarit Mitsantisuk, "Force Sensorless Impedance Control Based on Kalman-Filter Based State Observer for Wrist Orthopedic Rehabilitation Robot", การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 37 EECON-37 (2014) - นิพนธ์ สุระพงษ์, Chowarit Mitsantisuk, "Position and Force Control of a SCARA Robot with Disturbance Observer", การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 38 (EECON-38) (2015) - นวฤกษ์ ประจาศัย, Chowarit Mitsantisuk, "Friction Force Estimation and Compensation of SCARA robot system with Disturbance Observer", การประชุมวิชาการทางวิศวกรรมไฟฟ้า ครั้งที่ 38 (EECON-38) (2015) - Chowarit Mitsantisuk, Napol Varachitchai, กิตติมา ศิลปษา, "Material Classification based on Haptic Playback Robot System Using Spectrogram Analysis of Impulsive Force Signal", The 9 th Thailand Metallurgy Conference (2015) <p>ระดับนานาชาติ</p> <ul style="list-style-type: none"> - Chowarit Mitsantisuk, Assoc. Prof. Manuel Nandayapa, Prof. Kiyoshi Ohishi, Assist. Prof. Seiichiro Katsura, "Parameter estimation of flexible robot using multi-encoder based on disturbance observer", IECON 2012 - 38th Annual Conference on IEEE Industrial Electronics Society (2012) - Assoc. Prof. Manuel Nandayapa, Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "High Resolution Position Estimation for Advanced Motion Control based on FPGA", IECON 2012 - 38th Annual Conference on IEEE Industrial Electronics Society (2012) - Thao Tran Phuong, Manuel Nandayapa, Chowarit Mitsantisuk, Assist. Prof. Yuki Yokokura, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Force Sensation Improvement in Bilateral Control of Different Master-Slave Mechanism Based on High-order Disturbance Observer", IECON 2012 - 38th Annual Conference on IEEE Industrial Electronics Society (2012) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, Dr. Yuki Yokokura, "Switching operation mode resonance ratio control for flexible robot system", The IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2013 (2013) - Thao Tran Phuong, Dr. Yuki Yokokura, Prof. Kiyoshi Ohishi, Chowarit Mitsantisuk, "FPGA-based high performance bilateral control of different master-slave mechanism using highorder disturbance observer", The IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2013 (2013) - Prof. Kiyoshi Ohishi, Assist. Prof. Yuki Yokokura, Chowarit Mitsantisuk, "Impedance Control with Automatic Load Regulation for a Twin Belt-Driven Human Training System", IEEE Region 10 Humanitarian Technology Conference 2013 (2013) - Sarayut Yaemprayoon, Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, Assist. Prof. Jakkree Srinonchat, "Designing FPGA Low Pass Filter for Improvement Control Peltier Device base on Heat Disturbance Observer", The International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems, ICICTES 2013 (2013) - Sumonmart Deein, Chowarit Mitsantisuk, Nirut Naksuk, Hiroaki Kunieda, "Control of reducing vibration for welding robot using Disturbance Observer", International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems 2014, ICICTES 2014 (2014) - Saran Jarudamrongsak, Chowarit Mitsantisuk, Dr. Pished Bunnun, Prof. Yasuharu Koike, "Wrist Rehabilitation Model Based on Bilateral Control", International Conference on Information and Communication Technology for Embedded Systems, ICICTES 2014 (2014) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Sensor Fusion of Acceleration and Position for Improved External Force Estimation of Flexible Robot System", The Papers of Joint Technical Meeting on "Industrial Instrumentation and Control" and "Mechatronics Control", IEE Japan (2014) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Multi-Sensor Fusion Observer based Multilateral Control of Haptic Devices Without Force Sensor", The 13th International Workshop on Advanced Motion Control, AMC 2014 (2014) - Saran Jarudamrongsak, Chowarit Mitsantisuk, Pished Bunnun, Prof. Yasuharu Koike, "Robot system for rehabilitation of wrist using bilateral control based on disturbance observer", The 2014 International Electrical Engineering Congress, iEECON 2014, March 19-21, 2014, Pattaya City, Thailand (2014) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "An Improvement of Multilateral Control Performance of A Teleoperated Robot Using Kalman-Filter-Based State Observer", The 2014 International Electrical Engineering Congress, iEECON 2014 (2014) - Pongchira Kaewkaosai, KOMSAN HONGESOMBUT, Chowarit Mitsantisuk, "Robust hydro-thermal power system controller considering Energy Capacitor System", The 11th International Conference on Electrical Engineering/Electronics, Computer, Telecommunications and Information Technology (ECTI-CON 2014) (2014) - Phalakorn Kladjaroen, Saran Jarudamrongsak, Chowarit Mitsantisuk, KOMSAN HONGESOMBUT, "Vibration Suppression of Flexible Three-Mass System Using PID Controller Based on Resonance Ratio Control", The 29th International Technical Conference on Circuit/Systems Computers and Communications (ITC-CSCC 2014) (2014) 	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายเชาวลิต มิตรสันติสุข	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
<ul style="list-style-type: none"> - Napol Varachitchai, Nakhon Niramitwasu, Chowarit Mitsantisuk, Weerawoot Kanokbannakorn, "A Spectrogram Analysis of Impact Force Response in a Tele-operated Robot System", The 29th International Technical Conference on Circuit/Systems Computers and Communications (ITC-CSCC) (2014) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Transparency Improvement in A Bilateral Motion-Scaling Control Using Kalman-Filter-Based Disturbance Observer", The 40th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, IECON 2014 (2014) - Sorawit Stapornchaisit, Chowarit Mitsantisuk, Siwapon Srisonphan, Dr. Nattapon Chayopitak , Prof. Yasuharu Koike , "Micro-Macro Bilateral in Task Space for Delta Robot by Using Forward and Inverse Kinematic", TENCON 2014 - 2014 IEEE Region 10 Conference (2014) - Prawin Jingjit, Chowarit Mitsantisuk, Jantanee Rungrangpitayagon, Nithiphat Teerakawanich, "Quadrotor Robot Based on Disturbance Observer Control", TENCON 2014 - 2014 IEEE Region 10 Conference (2014) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Robotics-Assisted Rehabilitation Therapy for the Hands and Wrists Using Force Sensorless Bilateral Control with Shadow and Mirror Mode", The IEEE/IES International Conference on Mechatronics, ICM2015 (2015) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Development of Robotics-Assisted Rehabilitation Based on Force Sensorless Control With Multifunction Task Design", The 1st IEEEJ International Workshop on Sensing, Actuation, and Motion Control, SAMCON 2015 (2015) - Sorawit Stapornchaisit, Chowarit Mitsantisuk, Nattapon Chayopitak, Prof. Yasuharu Koike, "Bilateral Control in Delta Robot by using Jacobian matrix", The 6th International Conference of Information and Communication Technology for Embedded Systems, IC-ICTES 2015 (2015) - Sumonmart Deein, Nirut Naksuk, Chowarit Mitsantisuk, Jiradech Naknguentong, Waravut Prinrakoon, Taweerush Maruaysapk, "Investigation on GTA weld repairs for Gas Turbine Blades", The 12th International Conference on Electrical Engineering/Electronics, ECTI-CON 2015 (2015) - Nakhon Niramitvasu , Napol Varachitchai, Chowarit Mitsantisuk, "ANFIS Inverse Kinematics method in bilateral control system based on DOB of delta robot", 18th International Conference on Electrical Machines and Systems (ICEMS), 2015 (2015) - วัชรภา หามนตรี, Chowarit Mitsantisuk, Jantanee Rungrangpitayagon, KOMSAN HONGESOMBUT, "Object identification using reaction force from disturbance observer in a tele-operated robot system", 18th International Conference on Electrical Machines and Systems (ICEMS), 2015 (2015) - วัชรภา หามนตรี, Chowarit Mitsantisuk, Jantanee Rungrangpitayagon, "Object Identification Using Knocking Sound Processing and Reaction Force from Disturbance Observer", 7th International Conference on Information Technology and Electrical Engineering (ICITEE),2015 (2015) - Chowarit Mitsantisuk, Sorawit Stapornchaisit , Nakhon Niramitvasu , Prof. Kiyoshi Ohishi, "Force Sensorless Control with 3D Workspace Analysis for Haptic Devices based on Delta Robot", 41st Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, IECON 2015 (2015) - Niphun Surapong, Chowarit Mitsantisuk, "Position and Force Control of the SCARA Robot based on Disturbance Observer", 2016 International Electrical Engineering Congress, iEECON2016, 2-4 March 2016, Chiang Mai, Thailand (2016) - Navalerk Prajumkhay, Chowarit Mitsantisuk, "Sensorless Force estimation of SCARA robot system with Friction Compensation", 2016 International Electrical Engineering Congress, iEECON2016, 2-4 March 2016, Chiang Mai, Thailand (2016) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Haptic Human-Robot Collaboration System based on Delta Robot with Gravity Compensation", The 42nd Annual Conference of IEEE Industrial Electronics Society, October 24-27, 2016, Firenze (Florence), Italy (2016) - Chowarit Mitsantisuk, Prof. Kiyoshi Ohishi, "Advanced Human-Robot Collaboration Systems for Recreating Artwork", The 3th IEEEJ international workshop on Sensing, Actuation, Motion Control, and Optimization (SAMCON2017) (2017) - Chan Anyapo, Chowarit Mitsantisuk, Nithiphat Teerakawanich, "Phase-Shift Phase-Lock Loop (PLL) Control for Wireless Power Transmission System using Primary-Side Information", The 5th International Electrical Engineering Congress (iEECON2017) (2017) - Chan Anyapo, Chowarit Mitsantisuk, Nithiphat Teerakawanich, "Development of Multi-Coils Full-Bridge Resonant Inverter for Dynamic Wireless Power Transfer", The 14th International Conference ECTI-CON 2017, Phuket, Thailand, 27-30 June 2017 (2017) - Anyapo, C., Nithiphat Teerakawanich, Chowarit Mitsantisuk, Ohishi, K., "Experimental Verification of Coupling Effect and Power Transfer Capability of Dynamic Wireless Power Transfer", 8th International Power Electronics Conference, IPEC-Niigata - ECCE Asia 2018 (2018) - Chowarit Mitsantisuk, Busara Piriyanont, Ohishi, K., "Haptic signal processing for human-robot collaboration system using moving average filter", 15th IEEE International Workshop on Advanced Motion Control, AMC 2018 (2018) 	
รางวัลประกาศเกียรติคุณ/เชิดชูเกียรติการวิจัย <ul style="list-style-type: none"> - ผู้นำชื่อเสียงมาสู่คณะวิศวกรรมศาสตร์ ประจำปี 2557 จาก คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ - ผู้นำชื่อเสียงมาสู่คณะวิศวกรรมศาสตร์ 2015 ประจำปี 2558 จาก คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ 	
รางวัลผลงานวิจัย/สิ่งประดิษฐ์ <ul style="list-style-type: none"> - รางวัล ชิว กาญจนจარი เพื่อวิศวกรรมไฟฟ้า (Siew Karnchanachari Awards for Electrical Engineering) ประเภทผลงานวิจัย นักวิจัยรุ่นใหม่ วิศวกรรมไฟฟ้า ประจำปี 2556 เรื่อง "ระบบควบคุมแรงสั่นสะเทือนระยะเพื่อช่วยรวมการทำงานระหว่างมนุษย์และหุ่นยนต์โดยไม่จำเป็นต้องใช้เซ็นเซอร์วัดแรง Force Sensor" จาก บริษัท Panasonic ประเทศไทย จำกัด มอบรางวัลโดย ดร. กนิษฐา กาญจนจარი 	

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายเชาวลิต มิตรสันติสุข	
ตำแหน่งทางวิชาการ รองศาสตราจารย์	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์
<ul style="list-style-type: none"> - รางวัลผลงานวิจัย ประจำปี 2557 จากสำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ (วช.) วิศวกรรมศาสตร์และอุตสาหกรรมวิจัย ประจำปี 2558 เรื่อง "การปรับปรุงระบบส่งผ่านทักษะของมนุษย์ให้ดีขึ้นโดยการใช้เครื่องมือส่งผ่านแรงสัมผัสป้อนกลับโดยอาศัยตัวสังเกตการณ์สัญญาณรบกวนจากตัวกรองคาลมาน" จาก สำนักงานคณะกรรมการวิจัยแห่งชาติ (วช.) - รางวัลรองชนะเลิศ Imagine Cup Thailand 2016 Innovation ประจำปี 2559 เรื่อง "Bi-Robot Touch: Human-Robot Collaboration System" จาก บริษัท ไมโครซอฟท์ (ประเทศไทย) จำกัด - รางวัลที่ 3 การพัฒนาซอฟต์แวร์สำหรับรถยนต์ด้วยหลักการของ model-based development (MBD) ประจำปี 2560 เรื่อง "AMAS MBD 2016 (Annual Student Meeting on Automotive Embedded Systems)" จาก Toyota Tsusho Electronics (Thailand) สมาคมสมองกลฝั่งตะวันออก มหาวิทยาลัยธรรมศาสตร์ บริษัท Techsource Systems (ประเทศไทย) และสำนักงานนวัตกรรมแห่งชาติ - รางวัลที่ 2 หุ่นยนต์สร้างสรรค์ผลงานศิลปะระดับนานาชาติ ประจำปี 2560 เรื่อง "2nd Place Robot Art 2017" จาก Andrew B. Conru, PhD Founder, Robot Art ROBOTART.ORG - รางวัลประกาศเกียรติคุณบุคลากรดีเด่นสายวิชาการปี 2560 ประจำปี 2560 เรื่อง "รางวัลประกาศเกียรติคุณบุคลากรดีเด่นสายวิชาการปี 2560" จาก มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ 	
รางวัลผลงานนำเสนอในการประชุมวิชาการ	
<ul style="list-style-type: none"> - Best Presentation Award Haptics for Human Support ประจำปี 2555 เรื่อง "Parameter estimation of flexible robot using multiencoder based on disturbance observer" จาก IEEE, The Institute of Electrical and Electronics Engineers - บทความดีเด่น Best Paper Award ระบบควบคุมและการวัด Control Systems and Instrumentation (CT) ประจำปี 2557 เรื่อง "การควบคุมอัตราส่วนย่อย/ขยายแบบสองทศ ทางโดยใช้ตัวสังเกตการณ์สัญญาณรบกวนจากตัวกรองคาลมานสำหรับอุปกรณ์การแพทย์" จาก การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมไฟฟ้า (EENET) - Best Poster Presentation Award ประจำปี 2557 เรื่อง "Wrist Rehabilitation Model Based on Bilateral Control" จาก The fifth International Conference of Information and Communication Technology for Embedded Systems (ICICTES 2014) - Best Presentation Award ประจำปี 2558 เรื่อง "Bilateral Control in Delta Robot by using Jacobian matrix" จาก The 6th International Conference of Information and Communication Technology for Embedded Systems (ICICTES 2015) - Best Presentation Award ประจำปี 2558 เรื่อง "Control of reducing vibration for welding robot using Disturbance Observer" จาก The 6th International Conference of Information and Communication Technology for Embedded Systems (ICICTES 2015) - Student Travel Grant Award ประจำปี 2558 เรื่อง "Investigation on GTA weld repairs for Gas Turbine Blades" จาก The 12th International Conference on Electrical Engineering/Electronics, Computer, Telecommunications and Information Technology, ECTI-CON 2015 	

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2555 - 27 พฤศจิกายน 2563