

**ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์**

<b>ชื่อ</b> นายพงศกร บำรุงไทย <b>ตำแหน่งทางวิชาการ</b> ผู้ช่วยศาสตราจารย์	<b>สังกัด</b> ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
<b>การดำรงตำแหน่งบริหาร</b> -	
<b>การศึกษา</b> วศ.ด. (วิศวกรรมเครื่องกล), จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, ไทย, 2554 วศ.ม. (วิศวกรรมเครื่องกล), จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย, ไทย, 2548 วศ.บ. (วิศวกรรมเครื่องกล), สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ, ไทย, 2544	
<b>สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ</b> Artificial Intelligence, Machine Vision, Robotics, CAD/CAM, Sensor Fusion	
<b>งานสอน</b> Basic Principles of Engineering Mechanics Engineering Measurements Engineering Mechanics I Engineering Mechanics II Engineering Project for Robotics and Automation System I Engineering Project for Robotics and Automation System II Engineering Project for Robotics and Automation System III Essential Computer Tools and Skills Fundamentals of Robotics Introduction to Autonomous Mobile Robots Machine Vision and Applications in Automation System Mechanical and Manufacturing Engineering Laboratory III Mechanical Engineering and Production System Project Mechanical Engineering and Production System Project Preparation Mechanical Engineering Laboratory II Robotic in Manufacturing Robotics Exploration Robotics in Manufacturing Selected Topics in Mechanical and Design Engineering Selected Topics in Mechanical Engineering and Production System	
<b>โครงการวิจัย</b> ปี 2561-2563 ระบบต้นแบบประเมินความสามารถในการทรงตัวสำหรับผู้สูงอายุ ( ผู้ร่วมโครงการ ) ได้รับทุนจากโครงการบูรณาการคณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา ปี 2563-2564 การประยุกต์ใช้เทคโนโลยี Artificial Intelligence (AI) และ machine learning เพื่อจำแนกชนิดและคาดการณ์การปริมาณการเปลี่ยนแปลงพื้นที่ปลูกของพืชเศรษฐกิจบางชนิด ( ผู้ร่วมโครงการ ) ได้รับทุนจากสำนักงานกองทุนสนับสนุนการวิจัย ปี 2563-2564 การพัฒนาระบบสนับสนุนการผลิตสมัยใหม่โดยใช้เทคโนโลยีปัญญาประดิษฐ์ ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากทุนวิจัยโครงการวิจัยพื้นฐาน (Basic Research) ปี 2565-2566 ระบบเฝ้าระวังอาการก่อนคลอดของแม่สุกรแบบเวลาจริงโดยใช้เซ็นเซอร์เน็ตของสรรพสิ่ง ( ผู้ร่วมโครงการ ) ได้รับทุนจากมหาวิทยาลัยหัวเฉียวเฉลิมพระเกียรติ	
<b>บทความวิจัยในวารสารวิชาการ</b> ระดับชาติ - Pongsakon Bamrungthai, อ.วรนุช ปลื้หจินดา, อ.ดร.รุ่งเพชร สงวนพงษ์, "An Activity Simulation Game of the Put the Balls into the Boxes for Arm and Hand Movement Rehabilitation using Depth Sensor Camera", วารสารวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี 20 (2) (2018) - Putthipong Khunsong, Pongsakon Bamrungthai, PRAPAPAN KETSARAPONG, Songchai Jitpakdeebodin, kittipong yaovaja, รุ่งเพชร สงวนพงษ์, น้ำผึ้ง ปญญนรินทร์, "A real-time center of pressure measurement system for postural balance assessment in the elderly", วารสารวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี หัวเฉียวเฉลิมพระเกียรติ 8 (2) (2022) 68-80 - Pongsakon Bamrungthai, Nattagorn Pramona, Prasatporn Wongkamchang, "Real-Time Weed Location Estimation in Cassava Field Using an Aerial Multispectral Camera", วารสารวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี นายเรืออากาศ 19 (2) (2023) 1-8 ระดับนานาชาติ - Pongsakon Bamrungthai, Wongkamchang, P., "A novel method for camera calibration and image alignment of a thermal/visible image fusion system", Proceedings of SPIE - The International Society for Optical Engineering 11331 (-) (2019) 113310H-1	
<b>บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ</b> ระดับนานาชาติ	

## ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

<b>ชื่อ</b> นายพงศกร ป่ารุ่งไทย	
<b>ตำแหน่งทางวิชาการ</b> ผู้ช่วยศาสตราจารย์	<b>สังกัด</b> ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ศรีราชา
<ul style="list-style-type: none"><li>- Pongsakon Bamrungthai, สุธีรา ฟิงส์วิสต์, วรณช ปสีหจินดา, "Arm and Shoulder Exercise Games using Kinect Sensor: Design and Preliminary Test Results", The International Conference on Science and Technology 2017 (TICST 2017) (2017)</li><li>- Pongsakon Bamrungthai, นาวาอากาศโท ประสาทพร วงษ์คำข้าง, "Development of a Thermal/Visible Image Fusion System for Situation Awareness", 2018 - 5th International Conference on Advance Informatics: Concepts, Theory and Applications (ICAICTA2018) (2018)</li><li>- kittipong yaovaja, Pongsakon Bamrungthai, PRAPAPAN KETSARAPONG, "Design of an Autonomous Tracked Mower Robot using Vision-Based Remote Control", International Conference on Unmanned System Application -Geoinformatics, Agriculture, Manufacturing &amp; Environment (2019)</li><li>- Pongsakon Bamrungthai, นาวาอากาศเอก ประสาทพร วงษ์คำข้าง, "A novel method for camera calibration and image alignment of a thermal/visible image fusion system", Fourth International Conference on Photonic Solutions (ICPS 2019) (2019)</li><li>- Kanjana Eiamsaard, Pongsakon Bamrungthai, Songchai Jitpakdeebodin, "Smart Inventory Access Monitoring System (SIAMS) using Embedded System with Face Recognition", The 18th International Joint Conference on Computer Science and Software Engineering (2021)</li><li>- Songchai Jitpakdeebodin, Phurin Nararat, Phonlawat Duangtoi, Kanjana Eiamsaard, Pongsakon Bamrungthai, "IMU-Based Motion Capture Using Madgwick Filter with 3D Visualization for Robot Teleoperations", 2024 9th International Conference on Control and Robotics Engineering (ICCRE) (2024)</li><li>- Songchai Jitpakdeebodin, Kittithut Phoncharean, Pongsakon Bamrungthai, Boonthum Wongchai, "Development of a Low-Cost Manipulator for Wireless Control from Upper Limb Motion Capture System", 2024 9th International Conference on Control and Robotics Engineering (ICCRE) (2024)</li></ul>	
<b>ลิขสิทธิ์</b>	
<ul style="list-style-type: none"><li>- ลิขสิทธิ์งานวิจัย ปี 2565 เรื่อง "โปรแกรมประเมินความสามารถในการทรงตัว" จาก งานทรัพย์สินทางปัญญา สำนักงานบริการ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์</li></ul>	

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2560 - 12 กันยายน 2567