

## ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

<b>ชื่อ</b> นายกันตภณ ธนกิจกร	
<b>ตำแหน่งทางวิชาการ</b>	<b>สังกัด</b> ภาควิชาวิศวกรรมทางทะเล คณะพาณิชยศาสตร์บริหารธุรกิจ
<b>การดำรงตำแหน่งบริหาร</b> -	
<b>การศึกษา</b> MPhil/PhD (topic: Guidance, Control and Path Planning for Autonomous Underwater Vehicles), University of Southampton, United Kingdom, 2560 MSc Unmanned Vehicles Systems Design, University of Southampton, United Kingdom, 2557 วศ.บ. (วิศวกรรมต่อเรือและเครื่องกลเรือ), มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตศรีราชา, ไทย, 2553	
<b>สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ</b> autonomous system, marine robotics, design search and optimisation	
<b>งานสอน</b> Advanced Computer-Aided Design Computer-Aided Design and Drafting Introduction to Naval Architecture and Marine Engineering Knowledge of the Land Marine Engineering Laboratory Marine Engineering Laboratory I Marine Engineering Laboratory II Modern Marine Vehicles Design Naval Architecture and Marine Engineering Project Naval Architecture and Marine Engineering Project Preparation Ship Control System	
<b>โครงการวิจัย</b> ปี 2560-2562 การออกแบบระบบควบคุมการเคลื่อนที่ของยานใต้น้ำบังคับระยะไกล ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจาก-GAP, The Royal Society ปี 2561-2562 การออกแบบอินพุตพารามิเตอร์และการพิจารณาขีดความสามารถของแขนกลข้อต่อหมุนที่มีโครงสร้างแบบขนาน ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากเงินรายได้คณะพาณิชยศาสตร์บริหารธุรกิจ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตศรีราชา ปี 2563-2564 โครงการพัฒนางานออกแบบและทดสอบระบบหุ่นยนต์ทะเลเพื่อใช้ในการวัดค่าทางสมุทรศาสตร์ ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากPTTEP	
<b>บทความวิจัยในวารสารวิชาการ</b> ระดับนานาชาติ - Kantapon Tanakitkorn, Philip A. Wilson a, Stephen R. Turnock, Alexander B. Phillips, "Depth control for an over-actuated, hover-capable autonomous underwater vehicle with experimental verification", Mechatronics 41 (1) (2017) 67-81 - Kantapon Tanakitkorn, Philip A, Stephen R, Alexander B, "Sliding mode heading control of an overactuated, hover-capable autonomous underwater vehicle with experimental verification", Journal of Field Robotics 41 (May) (2017) - Kantapon Tanakitkorn, "A review of unmanned surface vehicle development", Maritime Technology and Research 1 (1) (2019) 1-7	
<b>บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ</b> ระดับนานาชาติ - Kantapon Tanakitkorn, "Design Optimisation of a 6-RSS Parallel Manipulator via Surrogate Modelling", 9th TSME-International Conference on Mechanical Engineering (TSME-ICoME 2018) (2018) - Kantapon Tanakitkorn, "Fuzzy-based potential field collision avoidance technique for unmanned surface vehicles", The 11th International Conference on Mechanical Engineering (TSME-ICOME 2020) (2020)	
<b>ลิขสิทธิ์</b> - ลิขสิทธิ์งานวิจัย ปี 2562 เรื่อง "โปรแกรมคอมพิวเตอร์ KU KidFit" จาก กรมทรัพย์สินทางปัญญา	
<b>รางวัลผลงานวิจัย/สิ่งประดิษฐ์</b> - รางวัลสนับสนุน การประกวดนวัตกรรมด้านวิทยาศาสตร์การกีฬา ประจำปี 2562 (Sport Science Innovation Contest 2019) ประจำปี 2562 เรื่อง "อุปกรณ์ทดสอบสมรรถภาพทางกายในเด็ก" จาก สำนักวิทยาศาสตร์การกีฬา กรมพลศึกษา กระทรวงการท่องเที่ยวและกีฬา	
<b>รางวัลผลงานนำเสนอในการประชุมวิชาการ</b> - Best Paper Runner-Up Award Applied Mechanics, Materials and Manufacturing ประจำปี 2561 เรื่อง "การออกแบบของแขนกลแบบขนาน 6RSS ด้วยแบบจำลอง Surrogate" จาก Thai Society of Mechanical Engineers International Conference on Mechanical Engineering	

## ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

<b>ชื่อ</b> นายกันตภณ ธนกิจกร	
<b>ตำแหน่งทางวิชาการ</b>	<b>สังกัด</b> ภาควิชาวิศวกรรมทางทะเล คณะพาณิชยศาสตร์บริหารธุรกิจ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2560 - 22 มิถุนายน 2564