# ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

**ชื่อ** นายกันตภณ ธนกิจกร

**ตำแหน่งทางวิชาการ** ผู้ช่วยศาสตราจารย์

**สังกัด** ภาควิชาวิศวกรรมทางทะเล คณะพาณิชยนาวีนานาชาติ

**การดำรงตำแหน่งบริหาร**

-

**การศึกษา** 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

**สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ** autonomous systems, marine robotics, design search and optimisation

**งานสอน**

Advanced Computer-Aided Design
Computer-Aided Design and Drafting
Innovative Thinking
Introduction to Naval Architecture and Marine Engineer
Introduction to Naval Architecture and Marine Engineering
Introduction to Naval Architecture and Ocean 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

**โครงการวิจัย**

ปี 2560-2562 การออกแบบระบบควบคุมการเครื่องที่ของยานใต้น้ำบังคับระยะไกล ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากe-GAP, The Royal Society

ปี 2561-2562 การออกแบบอิงพารามิเตอร์และการพิจารณาขีดความสามารถของแขนกลข้อต่อหมุนที่มีโครงสร้างแบบขนาน ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากเงินรายได้คณะพาณิชยนาวีนานาชาติ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ วิทยาเขตศรีราชา

ปี 2563-2564 โครงการพัฒนางานออกแบบและทดสอบระบบทุ่นรักษ์ทะเลเพื่อใช้ในการวัดค่าทางสมุทรศาสตร์ ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากPTTEP

ปี 2564-2565 การพัฒนาเรือไฟฟ้าไร้คนขับเพื่อการสำรวจทำแผนที่ความลึกในแม่น้ำและบริเวณชายฝั่งทะเล ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากหน่วยบริหารและจัดการทุนด้านการเพิ่มความสามารถในการแข่งขันของประเทศ (บพข)

ปี 2564-2565 จ้างเหมาร่วมพัฒนางานทุ่นผลิตไฟฟ้าแบบ Oscillating Water Column ขนาด 100 วัตต์ (Proof of Concept) ( ผู้ร่วมโครงการ ) ได้รับทุนจากบริษัท ปตท. สำรวจและผลิตปิโตเลียม จำกัด (มหาชน)

ปี 2564-2565 การพัฒนาระบบควบคุมความเร็วและการหันเลี้ยวของเรือยอร์ชไฟฟ้า ( หัวหน้าโครงการ ) ได้รับทุนจากสำนักงานการวิจัยแห่งชาติ (วช.)

**บทความวิจัยในวารสารวิชาการ**

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
- Kantapon Tanakitkorn, Surasak Phoemsapthawee, "Impacts of thruster configurations on the task performance of an unmanned surface vehicle", Ocean Engineering 256 (-) (2022) 111465-1-10

**บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ**

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)

**ลิขสิทธิ์**

# ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

| | |
|---|---|
| **ชื่อ** นายกันตภณ ธนกิจกร<br>**ตำแหน่งทางวิชาการ** ผู้ช่วยศาสตราจารย์ | **สังกัด** ภาควิชาวิศวกรรมทางทะเล คณะพาณิชยนาวีนานาชาติ |

- ลิขสิทธิ์งานวิจัย ปี 2562 เรื่อง "โปรแกรมคอมพิวเตอร์ KU KidFit" จาก กรมทรัพย์สินทางปัญญา

**รางวัลผลงานวิจัย/สิ่งประดิษฐ์**

- รางวัลสนับสนุน การประกวดนวัตกรรมด้านวิทยาศาสตร์การกีฬา ประจำปี 2562 (Sport Science Innovation Contest 2019) ประจำปี 2562 เรื่อง "อุปกรณ์ทดสอบสมรรถภาพทางกายในเด็ก" จาก สำนักวิทยาศาสตร์การกีฬา กรมพลศึกษา กระทรวงการท่องเที่ยวและกีฬา

**รางวัลผลงานนำเสนอในการประชุมวิชาการ**

- 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
- Best Paper Runner-Up Award in Automotive, Aerospace and Marine Engineering (AME) ประจำปี 2563 เรื่อง "Fuzzybased potential field collision avoidance technique for unmanned surface vehicles" จาก ICoME2020

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2560 - 23 เมษายน 2567