

ข้อมูลอาจารย์มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

ชื่อ นายปิยมะรุ วิชาญเวช	สังกัด ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์
ตำแหน่งทางวิชาการ	
การดำรงตำแหน่งบริหาร	-
การศึกษา	B.Eng. (First Class Honours) Computer Engineering, Kasetsart University, ไทย, 2554 MRes (Distinction) Medical Robotics and Image Guided Intervention, Imperial College London, United Kingdom, 2556 Ph.D. Computing (Medical Robotics), Imperial College London, United Kingdom, 2560
สาขาเชี่ยวชาญ/สนใจ	Medical Robotics, Robotics, Embedded System, Electronics, Mechatronics
งานสอน	Computer System Laboratory
บทความวิจัยในวารสารวิชาการ	ระดับนานาชาติ - Shang, JZ, Leibrandt, K, Giataganas, P, Vitiello, V, Seneci, CA, Piyamate Wisanuvej, Liu, JD, Gras, G, Clark, J, Darzi, A, Yang, GZ, "A Single-Port Robotic System for Transanal Microsurgery-Design and Validation", IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS 2 (3) (2017) 1510-1517 - Leibrandt, K, Piyamate Wisanuvej, Gras, G, Shang, JZ, Seneci, CA, Giataganas, P, Vitiello, V, Darzi, A, Yang, GZ, "Effective Manipulation in Confined Spaces of Highly Articulated Robotic Instruments for Single Access Surgery", IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS 2 (3) (2017) 1704-1711 - Giataganas, P., Hughes, M., Payne, C.J., Piyamate Wisanuvej, Temelkuran, B., Yang, G.-Z., "Intraoperative Robotic-Assisted Large-Area High-Speed Microscopic Imaging and Intervention", IEEE Transactions on Biomedical Engineering 66 (1) (2019) 208-216
บทความวิจัยในการประชุมวิชาการ	ระดับนานาชาติ - Piyamate Wisanuvej, Gras, G., Leibrandt, K., Giataganas, P., Seneci, C.A., Liu, J., Yang, G.-Z., "Master manipulator designed for highly articulated robotic instruments in single access surgery", IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (2017) - Schmitz, A., Thompson, A.J., Berthet-Rayne, P., Seneci, C.A., Piyamate Wisanuvej, Yang, G.-Z., "Shape sensing of miniature snake-like robots using optical fibers", IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (2017) - Seneci, C.A., Gras, G., Piyamate Wisanuvej, Shang, J., Yang, G.-Z., "3D printing of improved needle grasping instrument for flexible robotic surgery", IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (2017) - Gras, G., Leibrandt, K., Piyamate Wisanuvej, Giataganas, P., Seneci, C.A., Ye, M., Shang, J., Yang, G.-Z., "Implicit gaze-assisted adaptive motion scaling for highly articulated instrument manipulation", 2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2017 (2017) - Piyamate Wisanuvej, Giataganas, P., Leibrandt, K., Liu, J., Hughes, M., Yang, G.-Z., "Three-dimensional robotic-assisted endomicroscopy with a force adaptive robotic arm", 2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2017 (2017)

ผลงานวิจัยนี้เป็นรายการรวบรวมระหว่างปี 1 มกราคม 2560 - 27 มกราคม 2564