

## เอกสารอ้างอิง

กรมส่งเสริมการเกษตร, 2547. ข้อมูลพืชที่สำคัญ. (ระบบออนไลน์) แหล่งที่มา:

<http://www.doae.go.th/plant/longan.htm> (5 ธันวาคม 2553).

สำนักงานเกษตรจังหวัดเชียงใหม่. 2552. พื้นที่ปลูกพืชเศรษฐกิจในจังหวัดเชียงใหม่ ปี 2551. (ระบบออนไลน์) แหล่งที่มา:

[http://chiangmai.doae.go.th/reports/stat\\_plan/stat\\_plantproduction51-52.pdf](http://chiangmai.doae.go.th/reports/stat_plan/stat_plantproduction51-52.pdf) (3 มกราคม 2553).

สำนักงานเศรษฐกิจการเกษตร. 2552. ข้อมูลการผลิตพืชสินค้าเกษตรที่สำคัญ. (ระบบออนไลน์)

แหล่งที่มา: <http://www2.oae.go.th/Prcai/area.php> (3 มกราคม 2553).

เมธี เอกะสิงห์ ชาญชัย แสงชัยสวัสดิ์ เอดิมพล สำราญพงษ์ ปันเพชร ศุภลสองบุญศิริ ประวัติสร้าง พันธุ์สมพงษ์ชาฤทธิ์ สุ่มเหม็น นันทวน รักสกุลกานต์ และวัฒนา พัฒนาภาวรรณ. 2548. ฐานข้อมูลดูแลน้ำในโครงการวิจัย ระบบสนับสนุนการวางแผนจัดการทรัพยากรเพื่อการเกษตรและบริการ ระยะที่ 1 ภาคเหนือตอนบน: การใช้ทรัพยากรและระบบสนับสนุนการตัดสินใจ (ระบบกลาง). ศูนย์วิจัยเพื่อเพิ่มผลผลิตทางเกษตร คณะเกษตรศาสตร์ มหาวิทยาลัยเชียงใหม่.

อุทัย เชียงเจน. 2547. ระบบสนับสนุนการตัดสินใจผลผลิตทางการเกษตรผ่านอินเตอร์เน็ต. การค้นคว้าแบบอิสระ วิทยาศาสตร์มหาบัณฑิต มหาวิทยาลัยเชียงใหม่.

Bulanon D.M., Burks T.F. and Alchanatis V. 2009. Image fusion of visible and thermal images for fruit detection. *Biosystems Engineering* 103: 12-22.

Cheng H.D., Jiang X.H., Sun Y. and Wang J. 2001. Color image segmentation: advances and prospects. *Pattern Recognition* 34: 2259-2281.

Okamoto H. and Lee W.S. 2009. Green citrus detection using hyperspectral imaging. *Computers and Electronics in Agriculture* 66: 201-208.

Pan G., Li F.-m. and Sun G.-j. 2007. Digital camera based measurement of crop cover for wheat yield prediction. *IEEE*.

Stajnko D., Lakota M. and Hocevar M. 2004. Estimation of number and diameter of apple fruits in an orchard during the growing season by thermal imaging. *Computers and Electronics in Agriculture* 42: 31-42.

Guo Feng Cao Qixin and Nagata Masateru.2008. Fruit Detachment and Classification Method for Strawberry Harvesting. Robot International Journal of Advanced Robotic Systems, Vol. 5, No. 1 (2008) ISSN 1729-8806, pp. 41-48