

บรรณานุกรม

- [1] จารวี ฉันทสิทธิพร. 2548. การจำแนกชนิดยาเม็ดจากภาพถ่ายโดยใช้เทคนิคเครือข่ายประสาท. วิทยาศาสตร์มหาบัณฑิต สาขาวิทยาการคอมพิวเตอร์ มหาวิทยาลัยศิลปากร.
- [2] จักรพงษ์ กาวงศ์. การควบคุมหุ่นยนต์สำรวจผ่านเว็บเบราว์เซอร์. เชียงใหม่ : มหาวิทยาลัยเชียงใหม่, 2548.
- [3] ไชโย สุมา. การพัฒนาหุ่นยนต์สำรวจนอกอาคารเคลื่อนที่ได้ทุกสภาพพื้นผิว. กรุงเทพฯ : มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, 2548.
- [4] ทศพันธ์ สุวรรณทัต. การตรวจจับเส้นทางการเคลื่อนที่ของสิ่งกีดขวางสำหรับหุ่นยนต์เคลื่อนที่. กรุงเทพฯ : มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, 2542.
- [5] ธนะศักดิ์ พันธุ์ประสิทธิ์. หุ่นยนต์ดูดฝุ่นอัตโนมัติ. กรุงเทพฯ : มหาวิทยาลัยกรุงเทพ, 2550.
- [6] ปิติเขต สุรักษา และคณะ. ตัวควบคุมแบบฟัซซี่พีไอดีด้วยวิธีพันธุศาสตร์ สำหรับหุ่นยนต์. กรุงเทพฯ:สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง, 2544.
- [7] ปัทมา เขวงนิรันดร์. ระบบตรวจสอบสัญญาณสะท้อนกลับของหุ่นยนต์. กรุงเทพฯ : มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, 2545.
- [8] รศ. ดร.พยุ่ง มีสัจ. 2551. ระบบฟัซซี่และโครงข่ายประสาทเทียม . [On-line]. Available: 202.44.34.134/teacher/FileDL/phayung202255212105.pdf,2 ธันวาคม 2557.
- [9] มนูกิจ พาณิชกุล.โครงการพัฒนาหุ่นยนต์บินได้ควบคุมอัตโนมัติ. ปทุมธานี : สถาบันเทคโนโลยีแห่งเอเชีย, 2545.
- [10] แมททิว เดลีย์ และคณะ.การใช้หลักการทางสถิติเพื่อพัฒนาการมองเห็นของ หุ่นยนต์แบบเคลื่อนที่ได้และมีกล้องสามตัว.ปทุมธานี : สถาบันเทคโนโลยีแห่ง เอเชีย, 2547.
- [11] ยงยุทธ สังฆมณี. การควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์จากภาพถ่าย. กรุงเทพฯ : มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี, 2549.
- [12] ดร.วรารุณ วุฒินิชย์. Artificial Neural Networks. ประเภทของหุ่นยนต์อุตสาหกรรม [On-line]. Available: <http://www.elecnet.chandra.ac.th/learn/courses/ELTC2401/unit4/robot/robot2.html>
- [13] อำนาจ ภูสิทธิศักดิ์. การควบคุมแขนหุ่นยนต์. กรุงเทพฯ : มหาวิทยาลัยเกษตร ศาสตร์ , 2548.
- [14] Andriluka, M. , Schnitzspan, P. , Meyer, J. , Kohlbrecher, S. , Petersen, K. , von Stryk, O. , Roth, S. , Schiele, B. , Vision based victim detection from unmanned aerial vehicles. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), pp. 1740 -1747, October 2010.

- [15] Changlong Y. , Shugen M. , Bin L., **Design and Basic Experiments of a Shape-shifting Mobile Robot for Urban Search and Rescue.** IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 3994 – 3999, October 2006.
- [16] Chen T.C. , Jiun-Yi L. , Ming-Fang C. , Li C.F., **Multirobot cooperation based human trackingsystem using Laser Range Finder.** IEEE Transactions on Robotics and Automation, pp. 532 -537, May 2011.
- [17] Ching-Chih T., Chih-Chang L., Yung-Ting H., **Semi- autonomous control of a wheeled mobile service robot using a rate gyro and a CCD camera.** IEEE International Conference on Mechatronics, pp. 568 – 573, july 2005.
- [18] **Datasheet: K-30 Sensor**, Revision 1.2 (November 2012). From <http://www.co2meter.com/products/k-30-co2-sensor->
- [19] Doroodgar, B. , Ficocelli, M. , Mobedi, B. , Nejat, G., **The search for survivors: Cooperative human-robot interaction in search and rescue environments using semi-autonomous robots.** IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), pp. 2858 – 2863, May 2010.
- [20] Foresti, G.L. and Pellegrino, F.A., **Automatic visual recognition of deformable objects for grasping and manipulation.**IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics Society, Vol. 34, Issue:3, pp. 325 – 333, August 2004.
- [21] Hahn, R. , Lang, D. , Haselich, M. , Paulus, D., **Heat mapping for improved victim detection.** IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR), pp. 116 – 121, November 2011.
- [22] Hokuyo Automatic Co. LTD. **Scanning Laser Range Finder URG-04LX specifications.** (2005).From <http://www.hokuyo-aut.jp/02sensor/07scanner/download/products/urg-04lx/>
- [23] Hong, J. , Youjun, C. , Kyihwan, P. , **Mobile robot navigation using modified flexible vector field approach with laser range finder and IR sensor.** International Conference on Control, Automation and Systems, pp. 721 -726, October 2007.
- [24] Hongli T. , Xiaoyao X. , Jian X., **Design and implement of rescue robot control system based on wireless network.** International Conference on Anti-Counterfeiting Security and Identification in Communication (ASID), pp. 339 – 342, July 2010.
- [25] Khameneh, E. , Khasteh, S.H. , Amiri, S.M. , **New Methods in using a Manipulator for Autonomous Victim Detection.** Information and Communication Technologies, Vol. 1, pp. 1842 -1843, June 2006.

- [26] Kleiner, A. , Kummerle, R. , **Genetic MRF model optimization for real-time victim detection in search and rescue.** IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 3025 -3030, November 2007.
- [27] Kosuge, K., Itoh, T., Fukuda, T., Otsuka, M. **Semi-autonomous teleoperation system using virtual tool.** 3rd IEEE International Workshop on Robot and Human Communication, Nagoya, pp. 327 – 332, july 1994.
- [28] Kurisu, M. , Muroi, H. , Yokokohji, Y. , Kuwahara, H., **Development of a Laser Range Finder for 3D Map-Building in Rubble; Installation in a Rescue Robot.** International Conference on Mechatronics and Automation, pp. 2054 – 2057, August 2007.
- [29] Mano, H. , Kon, K. , Sato, N. , Ito, M. , Mizumoto, H. , Goto, K. , Chatterjee, R. , Matsuno, F. , **Treaded control system for rescue robots in indoor environment.** IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 1836 1843, February 2009.
- [30] McDowell, K. , Nunez, P. , Hutchins, S. , Metcalfe, J.S. , **Secure Mobility and the Autonomous Driver.** IEEE Transactions on Robotics and Automation Society, Vol. 24, Issue:3, pp. 688 – 697, june 2008.
- [31] Ming L. , Xiaoyao X. , **An improved architecture and implement of rescue robot.** International Conference on Anti-Counterfeiting Security and Identification in Communication (ASID), pp. 327 – 329, July 2010.
- [32] Moosavian, S.A.A. , Semsarilar, H. , Kalantari, A. ,**Design and Manufacturing of a Mobile Rescue Robot.** IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 3982 -3987, October 2006.
- [33] Nezirovic, A. , Yarovoy, A.G. , Ligthart, L.P., **Signal Processing for Improved Detection of Trapped Victims Using UWB Radar.** IEEE Transactions on Geo science and Remote Sensing, Vol. 48, Issue: 4, pp. 2005 -2014. April 2010.
- [34] Ortega, A. , Dias, B. , Teniente, E. , Bernardino, A. , Gaspar, J. , Andrade-Cetto, J. , **Calibrating an outdoor distributed camera network using Laser Range Finder data.** IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 303 – 308, October 2009.
- [35] Raytek A Fluke Company. **THERMALERT CI Compact Infrared Sensor: Operator's Guide,** Copyright 1996 – 2000, from <http://www.solutionsdirectonline.com/raytek/pdf/raytek-ci-manual.pdf>

- [36] Sahashi, T. , Sahashi, A. , Uchiyama, H. , Fukumoto, I., **A study of operational liability of the medical rescue robot under disaster.** IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII), pp. 1281 -1286, December 2011.
- [37] Shung H.C. , Sangjin H. , **Map based indoor robot navigation and localization using laser range finder.** International Conference on Control Automation Robotics & Vision, pp. 1559 -1564, December 2010.
- [38] Shujun, G. , Huifen, L. , Ying, H. , Jianwei, Z. , **ROS-based object localization using RFID and laser scan.** International Conference on Information and Automation (ICIA), pp. 406 – 411, June 2012.
- [39] Soni, B. , Sowmya, A. **Classifier ensemble with incremental learning for disaster victim detection.** IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp.446 – 451, December 2012.
- [40] Suthakorn, J. , Shah, S.S.H. , Jantarajit, S. , Onprasert, W. , Saensupo, W. , Saeung, S. , Nakdhamabhorn, S. , Sa-Ing, V. , Reaungamornrat, S., **On the design and development of a rough terrain robot for rescue missions.** IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 1830 – 1835, February 2009.
- [41] Tomono, M. , Yuta, S., **Mobile robot navigation in indoor environments using object and character recognition.** IEEE International Conference on Robotics and Automation, Vol. 1, pp. 313 – 320, April 2000.
- [42] Trierscheid, M. , Pellenz, J. , Paulus, D. , Balthasar, D., **Hyper spectral Imaging or Victim Detection with Rescue Robots.** IEEE International Workshop on Safety, Security and Rescue Robotics, pp. 7 – 12, October 2008.
- [43] Wan, Z.t., Bin, D., Liu, D.X., Liu, Z., **The Research of Direct Calibration of Camera and Laser Range Finder.** Chinese Conference on Pattern Recognition, pp. 1 – 7, October 2010.
- [44] Young-Duk, K. , Jeon-Ho, K. , Duk-Han, S. , Jeon-Il, M. , Young-Sun, R. , Jinung, A., **Design and implementation of user friendly remote controllers for rescue robots in fire sites.** Proceedings of SICE Annual Conference , pp. 875 -880, August 2010.
- [45] Zhixiao Y. , Ito, K. , Saijo, K. , Hirotsune, K. , Gofuku, A. , Matsuno, F., **A Combined Navigation Strategy by a Steering Wheel and a Mouse for a Tank Rescue Robot.** IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 239 – 244, August 2004.

- [46] Zhixiao, Y. , Sumin, J. , Dexian, Z. , Gofuku, A., **A Novel Graphic Interface Design for the Navigation of Remotely Controlled Rescue Robot**. IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 589 -594, December 2006.
- [47] Zhu, J. , Gao, J. , Li, K. , Lin, W. , Bi, S., **Embedded control system design for coal mine detect and rescue robot**. IEEE International Conference on Computer Science and Information Technology (ICCSIT), 3rd, Vol. 6, pp. 64 -68, July 2010.