

บรรณานุกรม

- กันตภณ พรวิไลสง. (2554). เทคโนโลยีอาร์เอฟไอดีกับการพัฒนาหุ่นยนต์. วารสารวิชาการ มหาวิทยาลัยวงษ์ชวลิตกุล นครราชสีมา: หน้า 17-24.
- ณรงค์ ต้นชีวะวงศ์. (2552). แมคคาทรอนิกส์เบื้องต้น. กรุงเทพฯ: สมาคมส่งเสริมเทคโนโลยี (ไทย-ญี่ปุ่น).
- เดชฤทธิ์ มณีธรรม. (2549). คัมภีร์หุ่นยนต์. กรุงเทพฯ: เพชรเกษม พริ้นติ้ง กรุ๊ป.
- ทีมงานวินัส ซัพพลาย. (ม.ป.ป.). ตอนที่ 4 มาตรฐาน ISO14443 Type A หรือ Mifare. [ออนไลน์] จากเว็บไซต์: <http://thaieasyelec.com/article-wiki/review-product-article/บทความ-rfid-พร้อมตัวอย่างการใช้งาน-ตอนที่-4-rfid-mifare.html> [สืบค้นเมื่อวันที่ 12 กุมภาพันธ์ 2558].
- ทีมงานสมาร์ทเลิร์นนิ่ง. (2558). Build Your Own Simple Robot สร้างหุ่นยนต์ง่ายๆ ด้วยตัวคุณเอง ฉบับปรับปรุง. กรุงเทพฯ : ห้างหุ้นส่วนสามัญสมาร์ทเลิร์นนิ่ง (I-Style).
- ทีมงานไอเน็ก. (ม.ป.ป.). โมดูลตรวจจับและวัดระยะทางด้วยอัลตราโซนิก. [ออนไลน์] จากเว็บไซต์: <http://www.es.co.th/Schematic/PDF/NX-SFR05.PDF> [สืบค้นเมื่อวันที่ 20 มีนาคม 2558].
- ธเนศ สุขเจริญ (2554). การควบคุมหุ่นยนต์เพื่อหลีกเลี่ยงหรือข้ามสิ่งกีดขวางแบบอัตโนมัติ. ปริญญาานิพนธ์วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต (สาขาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์) คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ กำแพงแสน.
- บุญธรรม ภัทราจารุกุล. (2554). แมคคาทรอนิกส์เบื้องต้น. กรุงเทพฯ : ซีเอ็ดดูเคชั่น.
- ประกาศิต ต้นตือลงการ. (2557). การหาสมรรถนะหุ่นยนต์สำรวจควบคุมผ่าน CAN บัส (Performance of Surveying Robotics Controlled via CAN Bus). การประชุมหาดใหญ่วิชาการระดับชาติและนานาชาติ ครั้งที่ 5 ประจำปี 2557 (หน้า 620-630). หาดใหญ่: มหาวิทยาลัยหาดใหญ่.
- ประจัน พลังสันติกุล. (2553). พื้นฐานภาษา C สำหรับ Arduino. กรุงเทพฯ: บริษัท แอปซอพท์เทค จำกัด.
- ปิยะ โควินท์วิวัฒน์และคณะ. (2552). ระบบบ่งชี้อัตโนมัติด้วยคลื่นความถี่วิทยุ (RFID system). ศูนย์เทคโนโลยีอิเล็กทรอนิกส์และคอมพิวเตอร์แห่งชาติ (เนคเทค): เพชรเกษมการพิมพ์.
- พรจิต ประทุมสุวรรณ. (2540). การควบคุมงานกลด้วยไฟฟ้าอิเล็กทรอนิกส์. เล่มหนึ่ง. กรุงเทพฯ: เรือนแก้วการพิมพ์.

- พิจิตรา กรอบมข. (2557). **ส่วนประกอบของหุ่นยนต์**. [ออนไลน์] จากเว็บไซต์:
<https://phichitra999.wordpress.com> [สืบค้นเมื่อวันที่ 22 มีนาคม 2558].
- วิฑูล สุจริตและสัทสนัยน์ แสงชาติ (2555). **หุ่นยนต์แขนกลควบคุมไร้สายผ่านคอมพิวเตอร์และ
 แขนควบคุม**. ปรินญาณีพนธ์วิศวกรรมศาสตร์บัณฑิต (สาขาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์) คณะ
 วิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ กำแพงแสน.
- วิศรุต ศรีรัตน์นะ. (2550). **เซนเซอร์ในโรงงานอุตสาหกรรม**. เล่มที่ 1. กรุงเทพฯ: ซีเอ็ดดูเคชั่นพิมพ์.
- ศุภโชค ซื่อตรงและคชา ฤติย์เจิม. (2554). **หุ่นยนต์บังคับด้วยระบบไร้สายผ่านคอมพิวเตอร์**.
 ปรินญาณีพนธ์วิศวกรรมศาสตร์บัณฑิต (สาขาวิศวกรรมไฟฟ้า) คณะวิศวกรรมศาสตร์
 มหาวิทยาลัยขอนแก่น.
- สุชิน มุขศรี (2550). **เทคนิคการเรียนรู้การนำทางของหุ่นยนต์**. คุรุศาสตร์อุตสาหกรรมมหาบัณฑิต
 (สาขาไฟฟ้า) บัณฑิตวิทยาลัย สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ.
- Dokor Boontrai, Thidarat Jingwangsa and Panarat Cherntanomwong. (2009). **Indoor
 localization technique using passive RFID tags**. *Proceeding ISCIT'09* (pp.
 922-926). IEEE Press Piscataway, NJ, USA.
- Gueaieb and W.Miah. (2008). **An Intelligent Mobile Robot Navigation Technique
 Using RFID Technology**. *IEEE International Conference*, Vol. 57 Issue: 9,
 pp. 1908 - 1917.
- Kim, Myungsik and Chong, Nak Young. (2007). **RFID-based mobile robot guidance to
 a stationary target**. *Mechatronics: The Science of Intelligent Machines*, Vol.
 17, Issues: 4-5, pp. 217-229.
- Michael Barr. (2007). **Introduction to Pulse Width Modulation (PWM)**. [Online] from:
[http://www.barrgroup.com/Embedded-Systems/How-To/PWM-Pulse-
 Width-Modulation](http://www.barrgroup.com/Embedded-Systems/How-To/PWM-Pulse-Width-Modulation) [Retrieved 2015, April. 15].
- MyungSik Kim, Hyung Wook Kim and Nak Young Chong. (2007). **Automated Robot
 Docking Using Direction Sensing RFID**. *Conference Paper Published in:
 Robotics and Automation* (pp. 4588-4593). New York, USA.
- Nichapat Pathanawongthum and Panarat Chemtanomwong. (2010). **RFID based
 localization techniques for indoor environment**. *Proceeding ICACT'10* (pp.
 1418-1421). IEEE Press Piscataway, NJ, USA.

NXP B.V. (2007). **MFRC522 Contactless Reader IC**. [Online] from:

<http://www.elecrow.com/download/MFRC522%20Datasheet.pdf>

[Retrieved 2015, September. 25].

Simon Monk. (2010). **30 Arduino Projects for the Evil Genius**. *McGraw-Hill*, New York.

Solarbotics. (2008). **The compact L298 Motor Driver**. [Online] from:

<https://solarbotics.com/download.php?file=40> [Retrieved 2015,

April. 10].

Sunhong Park and Shuji Hashimoto. (2009). **Indoor localization for autonomous**

mobile robot based on passive RFID. Conference Paper Published in:

Robotics and Biomimetics (pp. 1856-1861). Bangkok, Thailand.