รายการอ้างอิง

[1] K. Y. Goldberg. Orienting polygonal parts without sensors. Algorithmica 10(1993): 201-225.

[2] K.-F. Böhringer, B. R. Donald, and N. C. MacDonald. Sensorless manipulation using massively parallel microfabricated actuator array. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 826--833, 1994.

[3] K.-F. Böhringer, B. R. Donald, and N. C. MacDonald. What programmable vector fields can (and cannot) do: Force field algorithms for mems and vibratory parts feeders. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 822--830, 1996.

[4] K.-F. Böhringer, B. R. Donald, and N. C. MacDonald. Upper and lower bounds for programmable vector fields with applications to mems and vibratory plate parts feeders. Algorithms for Robotic Motion and Manipulation (1997): 255-276.

[5] J. Luntz, W. Messner, and H. Choset. Velocity field design for parcel manipulation on the virtual vehicule, a discrete distributed actuator array. Robotics: The Algorithmic Perspective (1998): 35-47.

[6] J. Luo and L. Kavraki. Part assembly using static and dynamic force fields. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2000.

[7] H. Moon and J. Luntz. Distributed manipulation by superposition of logarithmic-radial potential fields. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2002.

[8] A. Sudsang. Sensorless sorting of two parts in the plane using programmable force fields. In Proceedings of IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 1784--1789, 2002.

[9] L. Kavraki. Part orientation with programmable vector fields: Two stable equilibria for most parts. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 2446--2451, 1997.

[10] F. Lamiraux and L. Kavraki. Positioning and orienting a class of symmetric parts using a combination of a unit-radial and a constant force fields. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 177--183, 2000.

[11] K.-F. Böhringer, B. R. Donald, L. Kavraki, and F. Lamiraux. Part orientation with one or two stable equilibria using programmable vector fields. IEEE Transactions on Robotics and Automation 16(2)(2000): 157-170.

[12] A. Sudsang and L. Kavraki. A geometric approach to designing a programmable force field with a unique stable equilibrium for parts in the plane. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 1079--1085, 2001.

[13] A. Sudsang and L. Kavraki. Part orientation with a force field: Orienting multiple shapes using a single field. In Proceedings of IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 208--213, 2001.

[14] K. Varsos, H. Moon, and J. Luntz. Generation of quadratic force fields from potential flow fields for distributed manipulation. In Proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2005.

[15] H. Moon and J. Luntz. Synthesis bounds for distributed manipulation using logarithmic-radial potential fields. In Proceedings of IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2003.

[16] พีม พิพัฒนสมพร และ พีรพงษ์ ธนกิจ. โปรแกรมจำลองเพื่อศึกษาพฤติกรรมการจัดเรียงวัตถุบนระนาบภายใต้สนามแรงที่โปรแกรมได้แบบไม่เชิงเส้น. โครงงานวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย (2546).

ประวัติผู้เขียนวิทยานิพนธ์

นายพีรพงษ์ ธนกิจ เกิดเมื่อวันที่ 10 ตุลาคม 2524 ที่จังหวัดพังงา สำเร็จการศึกษาปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต (เกียรตินิยม อันดับ สอง) สาขาวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ จากคณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย ในปีการศึกษา 2546 และเข้าศึกษาในหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต สาขาวิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ ณ ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย เมื่อปีการศึกษา 2547

มีความสนใจในงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ โดยเฉพาะงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับระบบจัดวัตถุที่ใช้หลักการของสนามแรงที่โปรแกรมได้ในการทำงาน