



**ក្រសួងអប់រំ យុវជន និងកីឡា  
វិទ្យាស្ថានបច្ចេកវិទ្យាកម្ពុជា**



**និក្ខេបបទបរិញ្ញាបត្រជាន់ខ្ពស់  
របស់និស្សិត យ៉ុនរិទ្ធី ជាយុទ្ធ**

**កាលបរិច្ឆេទការពារ ៖ កក្កដា ២០២១**

**អនុញ្ញាតឱ្យការពារនិក្ខេបបទ**

**នាយកវិទ្យាស្ថាន ៖ \_\_\_\_\_**

**ថ្ងៃទី            ខែ            ឆ្នាំ ២០២១**

**ប្រធានបទ ៖ ការធ្វើផែនការស្វែងរកផ្លូវនិងការគ្រប់គ្រងបញ្ហារបស់រ៉ឺម៉កកង់**

**ចល័តដោយប្រើប្រាស់ផែនទីក្រឡាចត្រង្គ**

**ស្ថាប័នទទួលកម្មសិក្សា ៖ Dynamics and Control Laboratory**

**នាយកសាលាក្រោយបរិញ្ញាបត្រ ៖ បណ្ឌិត ស៊ឹម ទេពមុនី \_\_\_\_\_**

**សហសាស្ត្រាចារ្យណែនាំ ៖ ១. បណ្ឌិត ស្រង់ សារ៉ុត \_\_\_\_\_**

**២. លោក សាកល មរកត \_\_\_\_\_**

**រាជធានីភ្នំពេញ ឆ្នាំ២០២១**



**MINISTRY OF EDUCATION,  
YOUTH AND SPORT**



**INSTITUTE OF TECHNOLOGY OF CAMBODIA**

**MASTER'S THESIS  
Of Mr. YONRITH Phayuth**

**Defense Date: July , 2021**

**PERMISSION TO DEFEND THE THESIS**

**Director of Institute: \_\_\_\_\_**

**Phnom Penh, 2021**

**Thesis's Title: Path Planning and Control of Wheeled Mobile Robot with  
Occupancy Grid Map**

**Host Institution: Dynamics and Control Laboratory**

**Director of Graduate School: Dr. SIM Tepmony \_\_\_\_\_**

**Supervisors: 1. Dr. SRANG Sarot \_\_\_\_\_**

**2. Mr. SAKAL Morokot \_\_\_\_\_**

**PHNOM PENH, CAMBODIA**