

การพัฒนาระบบตรวจจับและคาดการณ์ตำแหน่งรถด้วยระบบกล้อง¹
ภายนอกเพื่อเข้มข้อมูลสำหรับการตัดสินใจให้ยานยนต์อัตโนมัติ
อย่างปลอดภัย

นายภูมิมนทร์ พินพิมาย

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมแมคคาทรอนิกส์
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีสุรนารี
ปีการศึกษา 2567

DEVELOPMENT OF VEHICLE DETECTION AND TRAJECTORY
PREDICTION SYSTEM USING EXTERNAL CAMERA SYSTEM FOR
CONNECTED-DATA DECISION MAKING TO SAFELY DRIVING OF
AUTONOMOUS ROVER

POOMMIN PHINPHIMAI

A Thesis Submitted in Partial Fulfillment of the Requirements for the
Degree of Master of Engineering in Mechatronics Engineering
Suranaree University of Technology
Academic Year 2024