



## Curriculum vitae

### Personal Information



ชื่อ นามสกุล  
FIRST NAME /  
SURNAME

**รศ.ดร. ปุฒิส ลักษณะเจริญ**  
Pudit LAKSANACHAROEN

สถานที่ทำงาน

คณะวิศวกรรมศาสตร์  
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ  
1518 ถนนประชากราษฎร์ 1 วงศ์สว่าง เขตบางซื่อ  
กรุงเทพฯ 10800 โทร. +662555-2000x 8308  
แฟกซ์ +66 2 586-9541  
email: [pudit.l@eng.kmutnb.ac.th](mailto:pudit.l@eng.kmutnb.ac.th)  
<http://biobot.kmutnb.ac.th>

การศึกษา

พ.ศ. 2544 ปริญญาโท-เอก  
Case Western Reserve University,  
Cleveland, OH, USA  
พ.ศ. 2535 ปริญญาตรี  
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้า ธนบุรี

ตำแหน่ง

รองศาสตราจารย์ ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกลและ  
การบิน-อวกาศ คณะวิศวกรรมศาสตร์

ประสบการณ์การทำงาน

พ.ศ. 2559 ประธานจัดงาน  
การประกวดนวัตกรรมเทคโนโลยีสิ่งอำนวยความสะดวก  
สะดวกสำหรับคนพิการ  
พ.ศ. 2557 ประธานจัดงาน  
การแข่งขันหุ่นยนต์บินชิงแชมป์ประเทศไทย  
พ.ศ. 2556 ประธานจัดงาน  
การแข่งขันหุ่นยนต์บินชิงแชมป์ประเทศไทย  
พ.ศ. 2554-ปัจจุบัน กรรมการประจำสถาบันฯ  
สถาบันวิทยาการหุ่นยนต์ภาคสนามฟีโบ้ FIBO  
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี  
พ.ศ. 2550- ปัจจุบัน นักจัดรายการวิทยุ  
Techno for Life ทางคลื่น FM 99  
บริษัท อสมท จำกัด(มหาชน)  
<http://mcot.net/fm99>  
พ.ศ. 2550- ปัจจุบัน เลขานุการ  
สมาคมวิชาการหุ่นยนต์แห่งประเทศไทย



## Curriculum vitae

- ผลงานตีพิมพ์** Natthaphon Bunathuek and Pudit Laksanacharoen, "Inverse Kinematics Analysis of the Three-Legged Reconfigurable Spherical Robot II", International Conference on Control, Automation and Robotics, Nagoya, Japan, April 22-24, 2017
- Abdul Basit, Matthew N. Dailey, JednipatMoonrinta, Pudit Laksanacharoen, "Joint Localization and target tracking with a monocular camera", ELSEVIER, Journal of Robotics and Autonomous Systems, Volume 74, Part A, December 2015, Pages 1-14
- Natthaphon Bunathuek, Phongsatorn Saisutjarit and Pudit Laksanacharoen, "Design of A Reconfigurable Spherical Robot II", The 4th Annual IEEE International Conference on Cyber Technology in Automation, Control and Intelligent Systems (CYBER2014), Hong Kong, China, June 4-7, 2014
- Poramate Manoonpong, Florentin Worgotter and Pudit Laksanacharoen, "Biologically inspired modular neural control for a leg-wheel hybrid robot", An International Journals Advances in Robotics Research Vol.1 No.1 (2014) Pages 101-126
- Abdul Basit, Matthew N. Dailey, Pudit Laksanacharoen, "Model Driven State Estimation for Target Pursuit", The 12th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV2012), Guangzhou, China, December 5-7, 2012
- Noppadol Chadil, Marong Phadoongsidhi, Kawee Suwannasit, Poramate Manoonpong, Pudit Laksanacharoen, "A Reconfigurable Spherical Robot", 2011 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2011), Shanghai, China, May 9-13, 2011

more info ...

<http://biobot.kmutnb.ac.th/publications.html>