

การพัฒนาระบบตรวจจับและคาดการณ์ตำแหน่งรถด้วยระบบกล้อง  
ภายนอกเพื่อเชื่อมข้อมูลสำหรับการตัดสินใจให้ยานยนต์อัตโนมัติ  
อย่างปลอดภัย

นายภูมิมินทร์ พินพิมาย

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต  
สาขาวิชาวิศวกรรมเมคคาทรอนิกส์  
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