

รองศาสตราจารย์ ดร. พรเมษฐ์ มนูญพงศ์

Associate Professor Dr Poramate Manoonpong



1. ชื่อ พรเมษฐ์ นามสกุล มนูญพงศ์
2. ปัจจุบันดำรงตำแหน่ง รองศาสตราจารย์
สถานที่ปฏิบัติงาน สถาบัน Mærsk Mc-Kinney Møller, มหาวิทยาลัยเซาเทิร์นเดนมาร์ก (University of Southern Denmark), Campusvej 55, 5230 Odense M, ประเทศเดนมาร์ก
เบอร์โทรศัพท์ที่สามารถติดต่อได้ +45 65 50 86 98
E-mail: poma@mmmi.sdu.dk
3. ประวัติการศึกษา
พ.ศ. 2543: ปริญญาตรี, B.Eng. in Mechanical Engineering (Hons.), King Mongkut's University of Technology Thonburi, Bangkok, Thailand
พ.ศ. 2545: ปริญญาโท, M.Sc. in Mechatronics, Fachhochschule Ravensburg-Weingarten, Weingarten, Germany
พ.ศ. 2549: ปริญญาเอก, Ph.D. in Electrical Engineering and Computer Science, Institut fuer Regelungs- und Steuerungstechnik, University of Siegen, Siegen, Germany
4. ประวัติการทำงาน
พ.ศ. 2549-2554: นักวิจัยผู้ช่วย สถาบันฟรอนโฮเฟอร์ (Fraunhofer Institute Autonomous Intelligent Systems (AIS)) ประเทศเยอรมนี
พ.ศ. 2549-2554: นักวิจัย ศูนย์วิจัย Bernstein Center for Computational Neuroscience (BCCN) ประเทศเยอรมนี
พ.ศ. 2554-2557: หัวหน้ากลุ่มวิจัย Emmy Noether ภาควิชาฟิสิกส์ มหาวิทยาลัย เกิททิงเงิน (University of Goettingen) ประเทศเยอรมนี

พ.ศ. 2556 - ปัจจุบัน: รองศาสตราจารย์ ด้านวิศวกรรมหุ่นยนต์ มหาวิทยาลัยเซาเทิร์นเดนมาร์ก (University of Southern Denmark) ประเทศเดนมาร์ก

ตำแหน่งหน้าที่อื่นๆ

พ.ศ. 2552 (ส.ค.-ก.ย.): นักวิจัยรับเชิญ (visiting researcher) ภาควิชา พ.ศ. 2552 (ส.ค.-ก.ย.): นักวิจัยรับเชิญ (visiting researcher) ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกลและการบิน-อวกาศ คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

พ.ศ. 2553 (ม.ค.-ก.ค.): JSPS Postdoctoral Fellowship สถาบันวิจัยนานาชาติ Advanced Telecommunications Research (ATR), Computational Neuroscience Laboratories แผนก Brain Robot Interface ประเทศญี่ปุ่น

พ.ศ. 2554 (มิ.ย.-ส.ค.): Japan Trust Postdoctoral Fellowship สถาบันวิจัยนานาชาติ Advanced Telecommunications Research (ATR), Computational Neuroscience Laboratories แผนก Brain Robot Interface ประเทศญี่ปุ่น

พ.ศ. 2558 (มิ.ย.-ส.ค.): ศาสตราจารย์รับเชิญ (visiting professor) คณะพลังงานสิ่งแวดล้อมและวัสดุ มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี

พ.ศ. 2558 (ต.ค.) -2559 (ก.พ.): ศาสตราจารย์รับเชิญ (Scandinavian Guest Professorship) มหาวิทยาลัยคิล (University of Kiel) ประเทศเยอรมนี

พ.ศ. 2559 (มิ.ย.-ก.ค.): ศาสตราจารย์รับเชิญ (visiting professor) มหาวิทยาลัยการบินพลเรือนหนานจิง (Nanjing University of Aeronautics and Astronautics) ประเทศจีน

พ.ศ. 2559 - ปัจจุบัน: อาจารย์บัณฑิตพิเศษ บัณฑิตวิทยาลัย มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์

5. รางวัลที่เคยได้รับ

พ.ศ. 2551: Best Ph.D. thesis award in Engineering and Industrial Research category from the Office of the National Research Council of Thailand (NRCT)

พ.ศ. 2551: Finalist of the Tzyh-Jong Tarn best paper award from IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics 2008

พ.ศ. 2553: Research Fellowship of Japan Society for the Promotion of Science (JSPS)

พ.ศ. 2554: Research Fellowship of Japan Trust International Research Cooperation Program

พ.ศ. 2554: Emmy Noether Programme of the DFG (German Research Foundation)

พ.ศ. 2555: Distinguished alumni award for outstanding achievements in scientific research from Institute of Field Robotics (FIBO), King Mongkut's University of Technology Thonburi

พ.ศ. 2556: Innovation Award 2013- For Practical Innovation in the Field of Robotics (Highly recommended) from 16th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR)

พ.ศ. 2556: Best Technical Paper Award (Highly recommended) from 16th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR)

พ.ศ. 2558: The Scandinavian Guest Professorship (Skandinavische Gastdozentur) Award of the Christian-Albrechts-Universitaet zu Kiel

พ.ศ. 2560: The Thousand Talents Plan of China under the category "the Recruitment Program for Young Professionals"

6. ทุนที่เคยได้รับ

พ.ศ. 2552: The Office of the Higher Education Commission of Thailand (OHEC), "Neural Control for Reconfigurable Spherical Robots" project, co-PI

พ.ศ. 2553: Japan Society for the Promotion of Science (JSPS), "Novel Neural Learning Models for Policy Improvement of Dynamic Motion Control" project, co-PI

พ.ศ. 2554: Japan Trust International Research Cooperation Program (NICT), "Neural Learning for Adaptive Human-Humanoid Communication" project, PI

พ.ศ. 2553-2560: The Federal Ministry of Education and Research (Germany) through Bernstein Center for Computational Neuroscience II (BCCN II, project D1), "Biomechanics and Adaptive Neural Control of Animal and Robot Locomotion" project, co-PI

พ.ศ. 2554-2557: Emmy-Noether Program, DFG (Germany), "Neural Control, Memory, and Learning for Complex Behaviors in Multi Sensori-Motor Robotic Systems" project, PI

พ.ศ. 2555-2558: The Strategic Japanese-German Cooperative Program on Computational Neuroscience (Germany), "Haptic Learning" project, co-Coordinator

พ.ศ. 2558-2560: SDU-research funding, "Neural Predictive Control for Goal-directed Learning and Multi- scale Adaptation" project, PI

พ.ศ. 2560-2563: Horizon2020-FETPROACT, “Predictive Neural Information for Proactive Actions: From Monkey Brain to Smart House Control (Plan4Act)” project, technical coordinator & PI for SDU component

พ.ศ. 2560-2563: Innovation fund Denmark, “Seamless huMan-robot interactiOn fOr THE support of elderly people (SMOOTH)” project, work-package PI

พ.ศ. 2560-2563: Interreg5, “Health Care Assisting Technology (Health-CAT)” project, work-package PI

พ.ศ. 2560-2563: Human Frontier Science Program, “A dung beetle’s life: how miniature creatures perform extraordinary feats with limited resources (Dlife)” project, co-PI

7. งานบริการวิชาการและสังคม

พ.ศ. 2552 - ปัจจุบัน: ผู้ประสานงานในประเทศเดนมาร์ก ของสมาคมนักวิชาชีพไทยในภูมิภาคยุโรป (ATPER, Association of Thai Professionals in Europe)

พ.ศ. 2556 - ปัจจุบัน: คณะบรรณาธิการในวารสาร Advances in Robotics Research (ARR)

พ.ศ. 2556 - ปัจจุบัน: คณะบรรณาธิการในวารสาร International Journal of Advanced Robotic Systems (ARS)

พ.ศ. 2557 - ปัจจุบัน: ผู้ประสานงาน โครงการ RETURN ของ สมาคมนักวิชาชีพไทยในภูมิภาคยุโรป (ATPER, Association of Thai Professionals in Europe)

พ.ศ. 2558 - ปัจจุบัน: บรรณาธิการร่วมในวารสาร Frontiers in Neurobotics

พ.ศ. 2559 - 2560: บรรณาธิการในหัวข้องานวิจัย เรื่อง Neural Computation in Embodied Closed-Loop Systems for the Generation of Complex Behavior: From Biology to Technology ในวารสาร Frontiers in Neurobotics

พ.ศ. 2559 - ปัจจุบัน: รองประธานกรรมการของ the Youth Commission of International Society of Bionic Engineering (ISBE)

8. ผลงานทางวิชาการ (6 บทความวิจัยที่สำคัญ จากทั้งหมด 86 บทความวิจัย)

- Nachstedt, T.; Tetzlaff, C.; Manoonpong, P. (2017) Fast Dynamical Coupling Enhances Frequency Adaptation of Oscillators for Robotic Locomotion Control, Front. Neurobot. 11:14. doi: 10.3389/fnbot.2017.00014 (IF = 1.723)
- Manoonpong, P.; Petersen, D.; Kovalev, A.; Woergoetter, F.; Gorb, S.; Spinner, M.; Heepe, L. (2016) Enhanced Locomotion Efficiency of a Bio-inspired Walking Robot using Contact Surfaces with

Frictional Anisotropy, Scientific Reports 6(39455) doi:10.1038/srep39455, Nature Publishing (IF = 5.228)

- Xiong, X.; Woergoetter, F.; Manoonpong, P. (2015) Adaptive and Energy Efficient Walking in a Hexapod Robot under Neuromechanical Control and Sensorimotor Learning, IEEE Transactions on Cybernetics, 99, DOI: 10.1109/TCYB.2015.2479237 (IF = 4.943)
- Manoonpong, P.; Parlitz, U.; Wörgötter F. (2013) Neural Control and Adaptive Neural Forward Models for Insect-like, Energy-Efficient, and Adaptable Locomotion of Walking Machines. Front. Neural Circuits 7: 12. DOI: 10.3389/fncir.2013.00012 (IF = 3.879)
- Steingrube, S.; Timme, M.; Woergoetter, F.; Manoonpong, P. (2010) Self-Organized Adaptation of Simple Neural Circuits Enables Complex Robot Behavior. Nature Physics 6, 224-230 (IF = 18.791)
- Manoonpong, P.; Geng, T.; Kulvicius, T.; Porr, B.; Woergoetter, F. (2007) Adaptive, Fast Walking in a Biped Robot under Neuronal Control and Learning. Public Library of Science Computational Biology (PLoS Comput Biol), 3(7), e134 (IF = 4.587)