

IEEE/IET Electronic Library (IEL)

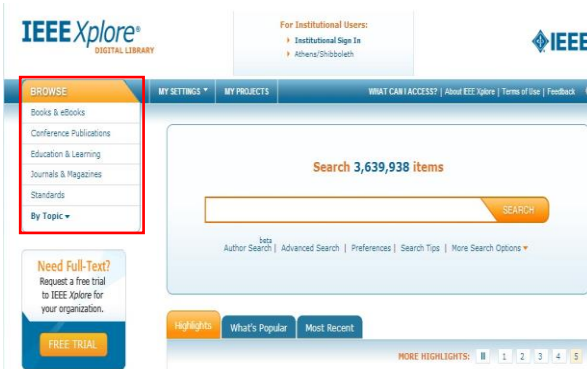
เป็นฐานข้อมูลเอกสารฉบับเต็มทางด้านสาขาวิชาวิศวกรรมไฟฟ้า อิเล็กทรอนิกส์และสาขาวิชาอื่น ๆ ที่เกี่ยวข้อง เช่น Acoustics, Aerospace, Biomedical Engineering, Computing, Engineering Education, Industrial Engineering, Remote Sensing, Transportation จาก 2 สำนักพิมพ์ คือ The Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE) และ The Institution of Engineering and Technology (IET) มีสิ่งพิมพ์รวมกันมากกว่า 12,000 ชื่อ โดยเนื้อหาส่วนใหญ่ครอบคลุมตั้งแต่ปี 1988 - ปัจจุบัน

วิธีการสืบค้นฐานข้อมูล

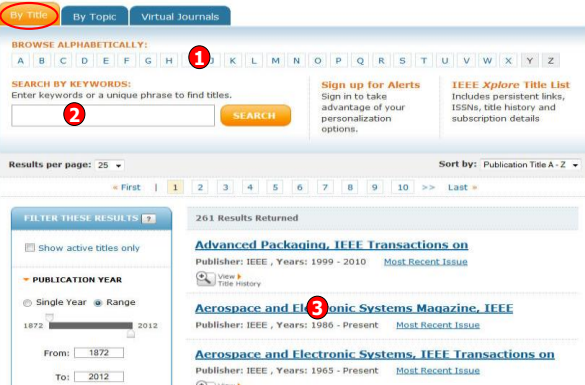
1. Browse การสืบค้นแบบไล่เรียงตามประเภทของเอกสาร ได้แก่

- สิ่งพิมพ์ต่อเนื่อง ได้แก่ Journals, Magazines และ Transactions
- เอกสารในการประชุมตามหัวข้อต่างๆ (Conference Publications)
- เอกสารมาตรฐาน (Standards)

ข้อควรจำ เครื่องหมาย * และ ? ที่ใช้ในการไล่เรียงตัวอักษรและแทนที่ตัวอักษรค่าเชื่อม and, or, not ไม่สามารถใช้รวมในการสืบค้นแบบ Browse ได้ เพราะจะถือว่าเป็นส่วนหนึ่งของชื่อสิ่งพิมพ์

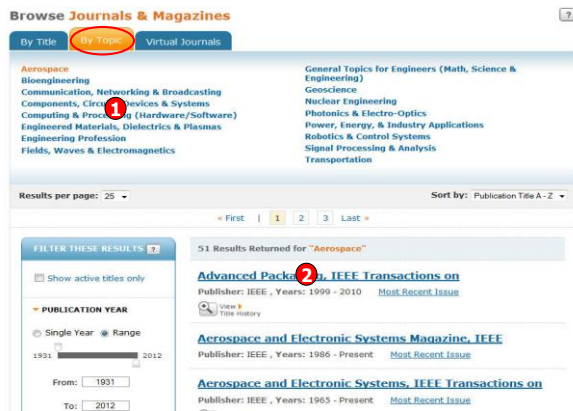


Browse Journals & Magazines



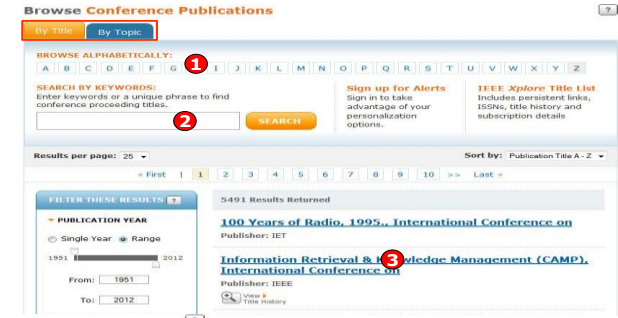
Browse Journals & Magazines: By Topic

1. ไล่เรียงดูรายชื่อวารสารตามสาขาวิชาที่สนใจ
2. คลิกเลือกชื่อวารสารที่ต้องการ

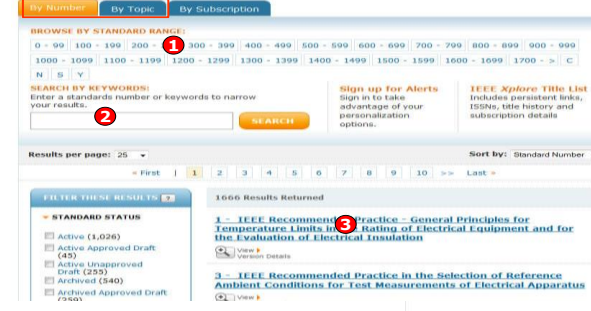


Browse Conference Publications

1. ไล่เรียงดูรายชื่อการประชุมตามลำดับตัวอักษร A-Z หรือตามสาขาวิชาที่สนใจ
2. หรือ พิมพ์ค่าเพียงบางส่วนของชื่อการประชุม และคลิก Search
3. คลิกเลือกชื่อการประชุมที่ต้องการ



Browse Standards



Browse Standards

1. ไล่เรียงดูมาตรฐานตามลำดับตัวเลขหรือตามสาขาวิชาที่สนใจ
2. หรือ พิมพ์หมายเลขมาตรฐาน หรือ คำสำคัญบางส่วนของมาตรฐาน และคลิก Search
3. คลิกเลือกมาตรฐานที่ต้องการ

2. Basic Search เป็นการสืบค้นขั้นพื้นฐาน

1. พิมพ์ค่าหรือวลีที่ต้องการ
2. คลิก Search เพื่อทำการสืบค้น
3. หรือ คลิกที่ Advanced Search เพื่อเลือกการสืบค้นขั้นสูง



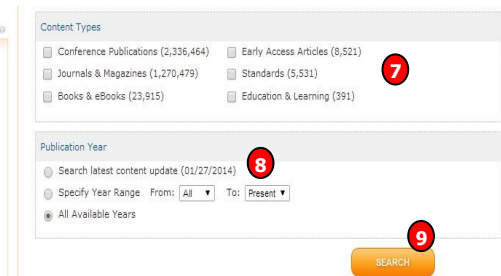
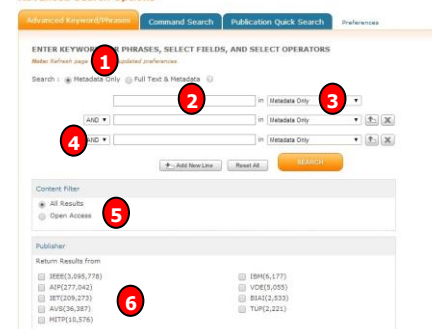
3. Advanced Keyword/Phrases

เป็นการสืบค้นที่ผู้ใช้สามารถจำกัด หรือขยายขอบเขตของการสืบค้น เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ตรงกับความต้องการมากขึ้น

ขั้นตอนการสืบค้น

1. เลือกขอบเขตการค้นหา
2. พิมพ์ค่าหรือวลี
3. เลือกเขตข้อมูล
4. ระบุค่าเชื่อม
5. กำหนดสืบค้นเฉพาะเอกสารที่ได้สิทธิในการเข้าถึงเนื้อหา
6. กำหนดสำนักพิมพ์ที่ต้องการสืบค้น
7. กำหนดประเภทสิ่งพิมพ์
8. กำหนดช่วงเวลา
9. คลิก Search

Advanced Search Options



Search Results หน้าแสดงผลลัพธ์

1. เรียกดูสาระสังเขป หรือ เอกสารฉบับเต็มรูปแบบ PDF ของเอกสาร
2. เลือกส่งอีเมล สิ่งพิมพ์ หรือ ถ่ายโอนข้อมูลบรรณานุกรมรายการผลลัพธ์
3. เลือกจำกัดหรือขยายผลลัพธ์จากส่วน Refine/Expand Results

SEARCH RESULTS

You searched for: ("RFID technology") 1,566 Results returned

Results per page: 25 Sort by: Relevance

Select All on Page: Deselect

Set Search Alert Download Citations Save to Project Email Selected Results Print Export Results

CONTENT TYPE

- Conference Publications (1,448)
- Journals & Magazines (108)
- Early Access Articles (6)
- Books & eBooks (4)

PUBLICATION YEAR

Single Year Range

From: 1997 To: 2014

IEEE CONFERENCE PUBLICATIONS

A multi-robot coordination system based on RFID technology

Baglietto, M.; Cannata, Giorgio; Capezio, F.; Grosso, A.; Sgorbessa, A. Advanced Robotics, 2009. ICAR 2009. International Conference on Publication Year: 2009, Page(s): 1 - 6

A 7.9µW remotely powered addressed sensor node using EPC HF and UHF RFID technology with -10.3dBm sensitivity

Reinisch, H.; Wiessflecker, M.; Gruber, S.; Unterassinger, H.; Hofer, G.; Klammering, M.; Pribyl, W.; Holweg, G. Solid-State Circuits Conference Digest of Technical Papers

คู่มือการใช้ฐานข้อมูล

IEEE/IET Electronic Library (IEL)

IEEE Xplore®

DIGITAL LIBRARY

Abstract สาระสังเขป

1. เลือกแสดงรายการอ้างอิง (References), รายการที่อ้างอิงของเอกสารนี้ (Citing Documents)
2. เรียกดูเอกสารฉบับเต็มแบบ PDF หรือ HTML ของเอกสาร
3. เลือกส่งอีเมล สิ่งพิมพ์ หรือ ถ่ายโอนข้อมูลบรรณานุกรมของเอกสาร
4. เลือกแสดงเอกสารที่มีเนื้อหาคล้ายคลึงกับเอกสารนี้

A multi-robot coordination system based on RFID technology

Full Text as PDF

Full Text in HTML

5 Author(s)

Abstract Authors References Cited By Keywords Metrics Similar

Download Citations Email Print Save to Project

This paper presents a novel approach for multi-robot coordination based both on coordinated navigation and task allocation method. The proposed approach exploits RFID technology for implementing a context aware information system which is the base of the coordination strategies; it has extremely low requirements in terms of computational power and does not require direct robot-robot communication. Moreover, an ad hoc agent based control architecture is defined to implement the proposed coordination mechanisms on robots in both simulation and real applications.

Published in: Advanced Robotics 2009. ICAR 2009. International Conference on

Full Text-PDF เอกสารฉบับเต็มรูปแบบ PDF

ผู้ใช้สามารถเลือกสิ่งพิมพ์ (Print) หรือ บันทึก (Save) เอกสารที่ต้องการได้

IEEE Xplore

Second International Conference on Computational Intelligence, Modelling and Simulation

Contact Based Wireless Identification of Moving Objects Using Active RFID Technology

Stephan Bergemann INKA Research group University of Applied Sciences, HTW Berlin, Germany s.bergemann@student.htw-berlin.de

Jürgen Sieck INKA Research group University of Applied Sciences, HTW Berlin, Germany j.sieck@htw-berlin.de

Michael Herzog University of Applied Sciences Magdeburg-Stendal, Germany michael.herzog@hs-magdeburg.de

Abstract— Development of context sensitive applications has evolved rapidly in the past. Context sensing is heavily mostly realized with small sensors or embedded devices. This paper describes a distributed approach to use data from mobile sensor networks for orientation and use in a broad variety of different use cases. It gives a short introduction to the used active RFID technology, then focuses on some implementations and gives a short overview about future development possibilities. Especially location detection of moving objects is discussed.

Keywords-RFID; Positioning; Identification; Events; NFC;

1. INTRODUCTION

Identification of moving objects has been a subject of

บริษัท บิ๊ก โปรโมชัน แอนด์ เซอร์วิส จำกัด

8 ซอยกรุงเทพกรีฑา 8 แยก 8 ถนนกรุงเทพกรีฑา

หัวหมาก บางกะปิ กทม. 10240

Tel: (662)7693888 Fax: (662)3795182

จัดทำโดย... จีรวัฒน์ พรหมพร
แผนกสนับสนุนฝ่ายทรัพยากรอิเล็กทรอนิกส์ทางการศึกษา ปรับปรุงครั้งล่าสุด 22 ม.ค. 2557