

บรรณานุกรม

- Brock, O. and Khatib, O. (1999). High-speed navigation using the global dynamic window approach. 1999.
- Furrer, F., Burri, M., Achtelik, M., and Siegwart, R. Robot operating system (ros). 2016.
- Giorgio Grisetti. Introduction to Navigation using ROS. Sapienza University Di Roma. 2018.
- Roi Yehoshua. Costmap. Bar-Ilan University. 2013.
- Thrun, S., Liu, Y., Koller, D., Ng, A.Y., Ghahramani Z. and Durrant-Whyte, H.F., Simultaneous Localization and Mapping with Sparse Extended Information Filters. 2004.
- พงศเทพ ดวงมาศ (2550).เอจี้วี.(วิทยานิพนธ์ปริญญาโทมหาบัณฑิต). กรุงเทพฯ : สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ.
- รวินทร์ ไชยสิทธิพร (2561). ROS ระบบปฏิบัติการสำหรับหุ่นยนต์. กรุงเทพฯ : โอ้เอส กราฟฟิคส์ ไซน์.
- ศุภมร ศรีบุญแก้วและพจน์ ตั้งงามจิตต์ (2560). การสร้างแผนที่และระบุตำแหน่ง.(วิทยานิพนธ์ปริญญาโทมหาบัณฑิต). กรุงเทพฯ :มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี บางมด ทุ่งครุ.