



นายสิรวิชญ์ แพร์วิศวกรรม
คณะเทคโนโลยีสารสนเทศ
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าธนบุรี
Portfolio | เพิ่มสะสมผลงาน

Introduction.md ✕

Introduction.md



"ภาพผมกับป้ายศูนย์อวกาศทสึคุบะ
ในฐานะทีมตัวแทนประเทศไทย"

สิรวิชญ์ แพร่วิศวกิจ

ชื่อเล่น: บีบี

วันเกิด: 15 ธันวาคม 2005

อายุ: 19 ปี

facebook: Siravij Praevisavakij

Line: siravijbb

Github: <https://github.com/siravijbb>

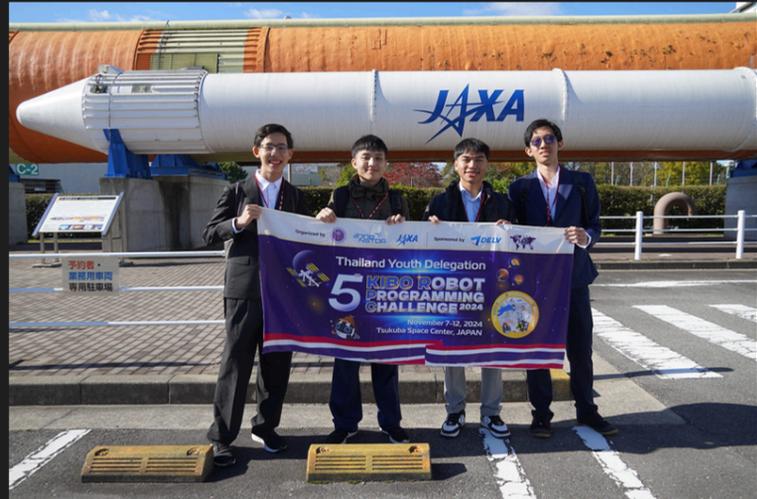
email: siravijbb@gmail.com

website: <https://siravijbb.com>

telephone: +66 954919154

Activities/Event

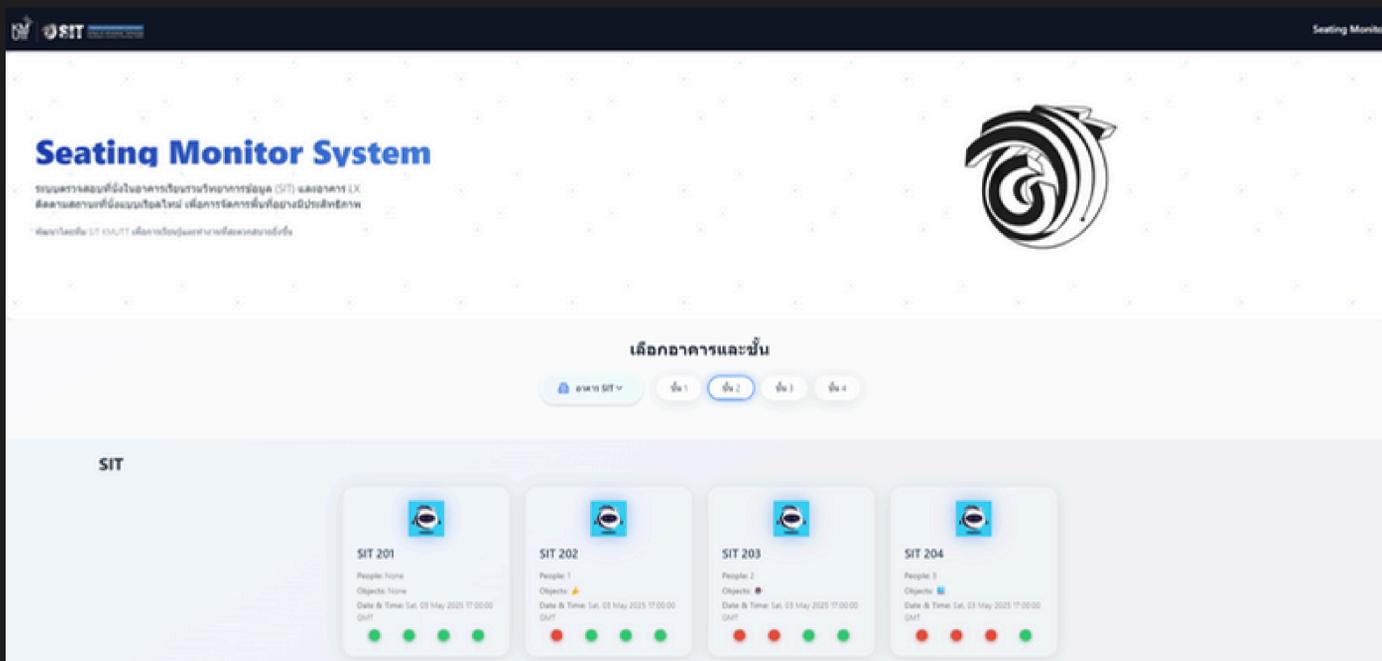
5'Th Kibo Robot Programming Challenge



การแข่งขัน 5'Th Kibo Robot Programming Challenge

โดยผมรับผิดชอบในด้านการทำ Machine Learning และการทดสอบ โดยทีมผม (ทีม Astronut) ได้รับรางวัลชนะเลิศในระดับประเทศและนานาชาติ ด้วยการทำให้เวลาและความแม่นยำมากที่สุด โดยทีมเราได้ทดสอบไปมากกว่า 1000 กว่าครั้ง (Manual Test) ทำให้มี Bug น้อยที่สุด

Seat Monitoring by IOT4KNOR



การแข่งขันIoT Hackathon 2025

เนื่องจากพื้นที่การเรียนรู้ในคณะไม่สามารถตรวจสอบจำนวนที่นั่งว่างในแต่ละจุดของห้องได้ ทำให้กลุ่มผมสร้างระบบตรวจสอบจำนวนที่ว่างในห้องขึ้นมา โดยผมรับผิดชอบในการนำMachine Learningมาประยุกต์กับเว็บไซต์เพื่อสามารถตรวจจำนวนว่างและของหายได้

KNACKSAT-2 TGPS



โปรเจกต์Payload KNACKSAT-2T TGPSฯ
โดยผมเป็นหนึ่งในนักเรียนที่ทางโรงเรียนได้คัดเลือกให้
เป็นเป็นหนึ่งในนักเรียนผู้ออกแบบPayload

ผมเป็นหนึ่งในวิศวกรระบบโดยผมเป็นหนึ่งในวิศวกรระบบ
ระบบการสื่อสารการดาวเทียม
และระบบไฟฟ้า
ของ Payload ของโรงเรียนฯ

JavaScript Bangkok 2.0.1



งาน JavaScript Bangkok 2.0 เป็นงานConference JavaScriptที่ใหญ่ที่สุดในไทย โดยผมได้ไปช่วยรับผิดชอบในการจัดลำดับของSpeakerแต่ละSessionครับ

bangkok open source hackathon



โปรเจกต์ bangkok open source hackathon
โดยร่วมจัดกับทางกรุงเทพมหานคร
โดยการนำopensourceมาช่วยแก้ปัญหาในกรุงเทพ
ผมได้รับหน้าที่เป็น One-day director และ Staff
ในแต่ละworkshop

เช่น ratchagitja.md ที่อยู่ในเว็บไซต์Github
โดยการแปลงราชกิจจานุเบกษา
ให้เป็นรูปแบบที่คอมพิวเตอร์อ่านและประมวลผลต่อได้ง่ายขึ้น

Creatorsgarten



โดยผมก็เป็นหนึ่งในกลุ่มของCreatorsgarten
โดยส่วนใหญ่จะรับหน้าที่ในการทำLive
หรือการเป็นStaffครับ

My Works

File	Description	Time
Readme Images	add: feedback from jaxa team	3 months ago
Tensorflow Lite model	Add pass model	6 months ago
app	Update YourService.java	6 months ago
assets	Finalized code	6 months ago
explain_class	Update NMS_playground.py	6 months ago
gradle/wrapper	Finalized code	6 months ago
guest_science_library	Finalized code	6 months ago
kibo_rpc_api	Finalized code	6 months ago
.gitignore	Finalized code	6 months ago
LICENSE	Create LICENSE	6 months ago
README.md	fix	3 months ago
build.gradle	Finalized code	6 months ago
gradle.properties	Finalized code	6 months ago
gradlew	Finalized code	6 months ago
gradlew.bat	Finalized code	6 months ago
settings.gradle	Finalized code	6 months ago

Welcome to Astronut Team code for 5th Kibo Robot Programming Challenge

This code we were using for KIBORPC5 with 1st score award for Thailand Preliminary round and for Final Round with 1st score



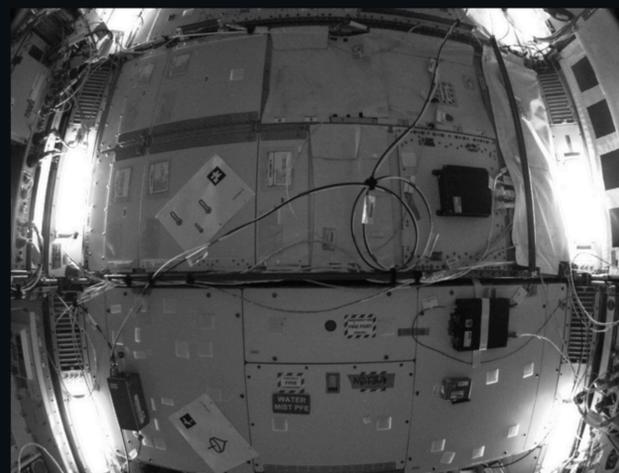
This code has been tested about 1000~ Run according to Officials

Check out code feedback from JAXA team [here!](#)

Example of Data

Image distorted in Astrobe's camera due to fish eye len

Distorted image



Feedback

Code Feedback from JAXA

Feedback to Astronut	Score	253.09
Matching of Lost Item1 (Level 2)		✓
Matching of Lost Item2 (Level 1)		✓
Matching of Lost Item3 (Level 3)		✓
Matching of Lost Item4 (Level 4)		✓
Rounding completion time		114.7
Is the report item correct ?		✓
Mission completion time		195.3

Short Summary

- Congrats on 1st place!
- Time-saving techniques, such as shooting posture and simultaneous shooting in areas 2 and 3, were evident throughout.
- The accuracy of the image recognition was excellent with the complete success of the mission.
- The team's ingenuity in shortening the time was put to good use, and they came in first place.

Feedbacks

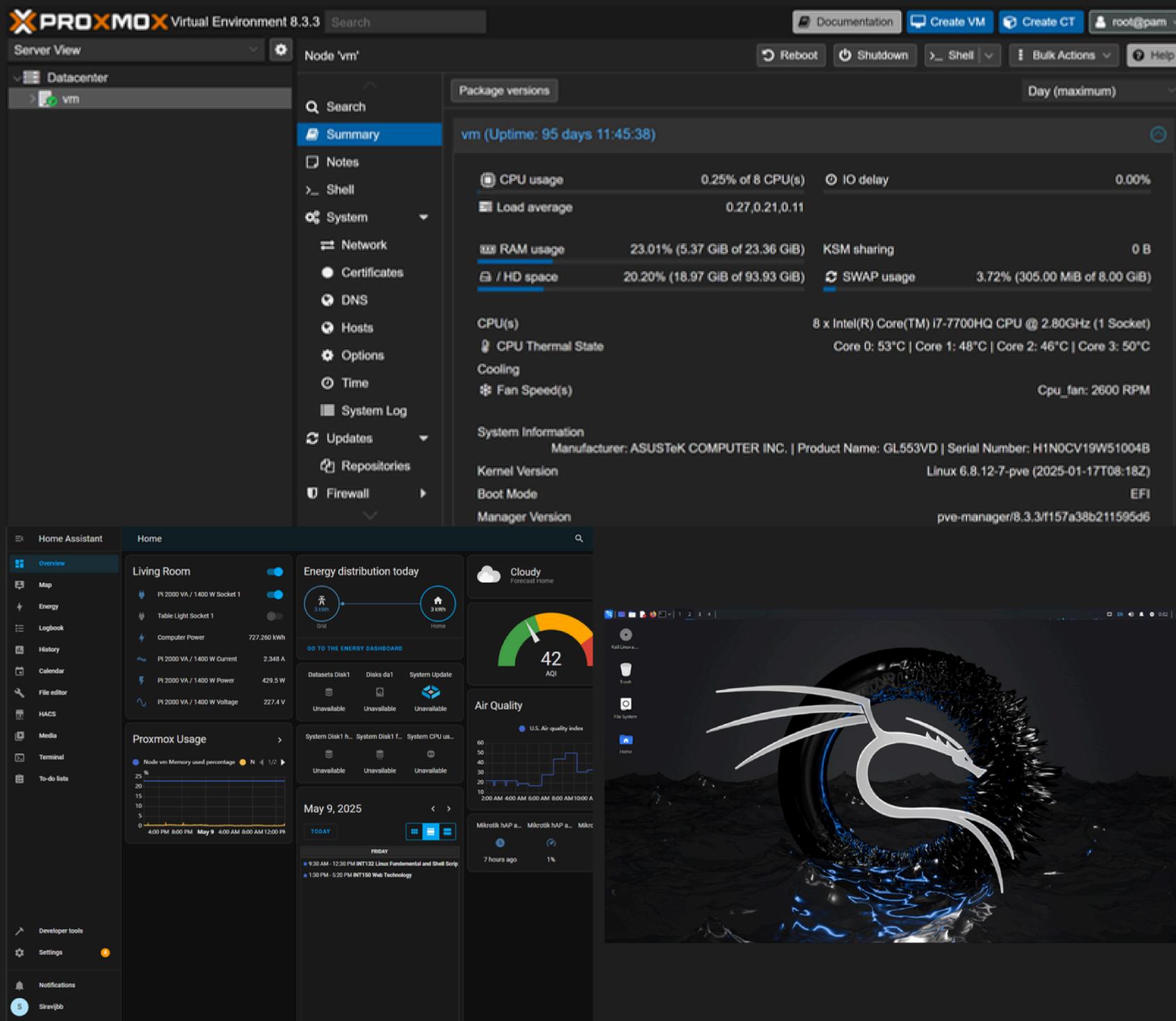
The Target Item were captured in an ingenious way. The entire area was scanned, and the direction of the target item was determined using image processing. Fine adjustments were made by rotating the Astrobe, which helped reduce the risk of localization loss.

```
private void goNearestArea(List<Integer> notFoundTarget, Map<Integer,
    gw.nasa.arc.astrobe.types.Points> dictionary,
    List<List<Double>> angle_list){
    .....
    Good! moveToWrapper(dictionary.get(lastIndex + 1),
    computeQuaternionFromAngles(Final_turn(lastIndex + 1,0)));
    .....
}
```

KRPC5 'Th Repository
 เป็นRepositoryที่ให้ทีมอื่นๆสามารถ
 นำไปใช้ในการแข่งขันKRPCครั้งต่อไปได้ครับ
link: <https://github.com/KIBO-Astronut/5th-KIBO>



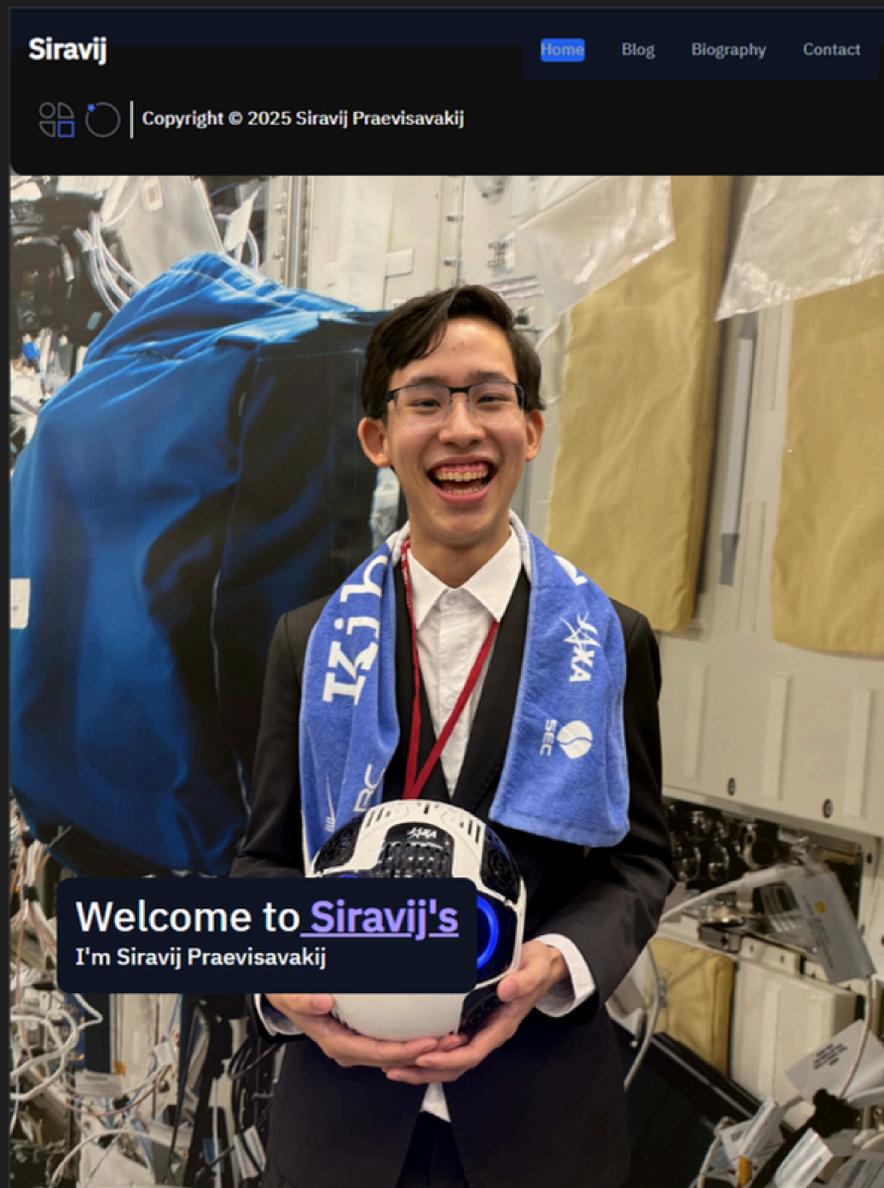
GitHub



ผลงาน

Promox Hypervisor Server Personal Hypervisor Server

Hypervisor Serverส่วนตัวผมครับ
โดยนำLabtopที่ไม่ได้ใช้แล้วมาทำ
เป็นHypervisor Serviceเพื่อใช้งาน
ในหลายServiceที่อาจต้องแยกOSและStorage



Siravij's Portfolio

เว็บไซต์ส่วนตัวของผมครับ
มีการใช้astroและtailwindเป็นframework
และใช้contentfulในการจัดเก็บblog

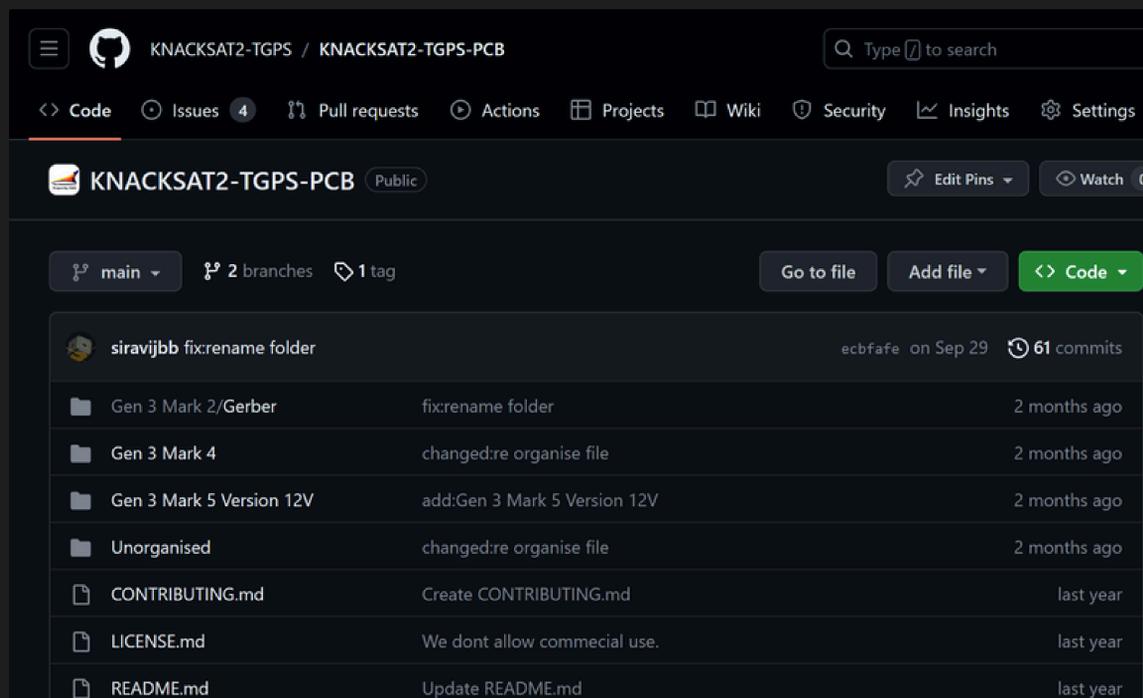
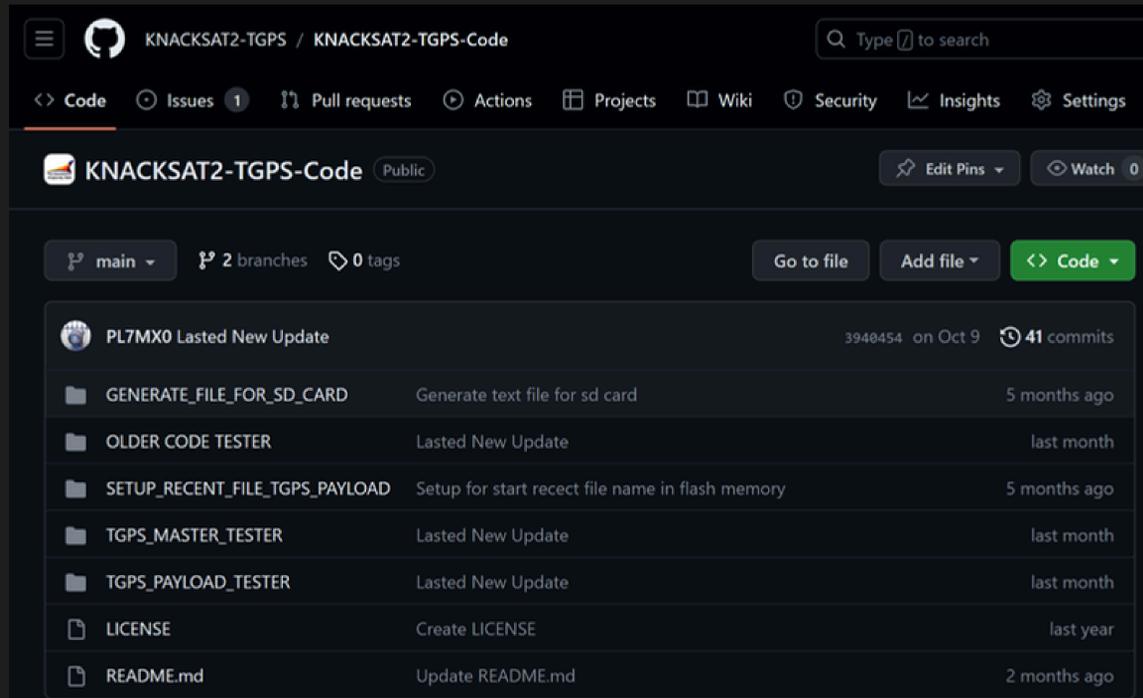
link: <https://www.siravijbb.com>



Website



Github



ผลงาน

KNACKSAT-2 TGPS

แหล่งรวบรวมการออกแบบของโปรเจกต์
Githubรวบรวมdesignของโปรเจกต์ครับ

link: <https://github.com/KNACKSAT2-TGPS>



Website



Github

PROJECT OVERALL



เพื่อระดมทุนทำโฆษณา LED Billboard Happy Birthday Aisha Project, Happy birthday cake และร้านน้ำ Chatime เนื่องจากฉลองวันเกิดของ Virtual Idol Aisha จนประมาณที่ต้องการ 60,000 บาท

รายละเอียดค่าใช้จ่าย

- ค่าเช่าป้ายโฆษณา LED Billboard
- ค่าจ้างนักวาด 2 ภาพ
- ค่าจ้างนักกราฟฟิงดีไซน์ใหม่
- ค่าทำการ์ดวันเกิดไอซ่า
- ค่าเค้กวันเกิด
- ค่าเช่าร้านน้ำ Chatime
- ค่าทำ x stand วันเกิดไอซ่า
- ค่าทำ cup sleeve วันเกิดไอซ่า
- ค่าของตกแต่ง
- ค่าอุปกรณ์
- ค่าจัดส่ง

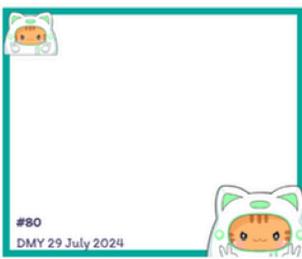
✨ **GOAL** ✨

LED Billboard 40,000 บาท
Happy birthday cake 47,000 บาท
Chatime 60,000 บาท

We are 100.5% complete
 ยอดสมทบทุนตอนนี้มี 60,300 บาท
 เราได้ต้องการ 60,000 บาทเพื่อเช่าป้าย Billboard
 บริษัทได้ที่
 บัตรของขวัญแล้ว
 โอนเงินแล้วอย่างสิ้นเชิงหลักฐานโอนเงินที่นี่

Come and join us!

- QR code: แจงโอนเงิน
- Icon: ส่งคำอวยพร
- Icon: Postcard
- Icon: POP AISHA



#80
DMY 29 July 2024

ชื่อ | Name*
จำนวน: 50 อักษร | Limit: 50 Character

ชื่อของคุณ | Your Name

คำอวยพร | Your wish*
จำนวน: 500 อักษร | Limit: 500 Character

คำอวยพรหรือสิ่งที่คุณอยากบอกไอซ่า | Your Wish or Something you want to say to Aisha!

กรอบคำอวยพร | Choose your wish frame*

รูปกรอบคำอวยพร | Choose your picture*

ข้าพเจ้าอนุญาตให้เผยแพร่คำอวยพรและอนุญาตให้ถูกลบหากไม่เหมาะสม
 I agree to share my wish with public and ALLOW to be removed if it's inappropriate.

Success! CLOUDFLARE

ส่งคำอวยพร
Send the wish

ผลงาน

HBD AISHA PROJECT 2024

โปรเจกต์เว็บอวยพรวันเกิดของ VTuber ไทยท่านหนึ่ง โดยผมได้ใช้ SvelteKit และ MongoDB ในการสร้างครับ

โดย User สามารถเขียนชื่อ, คำอวยพร และเลือกกล่องข้อความในการใส่คำอวยพรได้ และตั้งเวลาให้แสดงผลเมื่อถึงวันที่กำหนดครับ

link: <https://guppiens2024.com/>



Live



FrontEnd



BackEnd



ผลงาน

ZONA Birthday 2024

โปรเจ็คเว็บอวยพรวันเกิดของvTuber ไทยอีกท่านหนึ่ง
 โดยนำของ Aisha มาเปลี่ยนสีและแก้ตาม
 Requirementใหม่ครับ

link:

<https://bit.ly/3F44mDV>



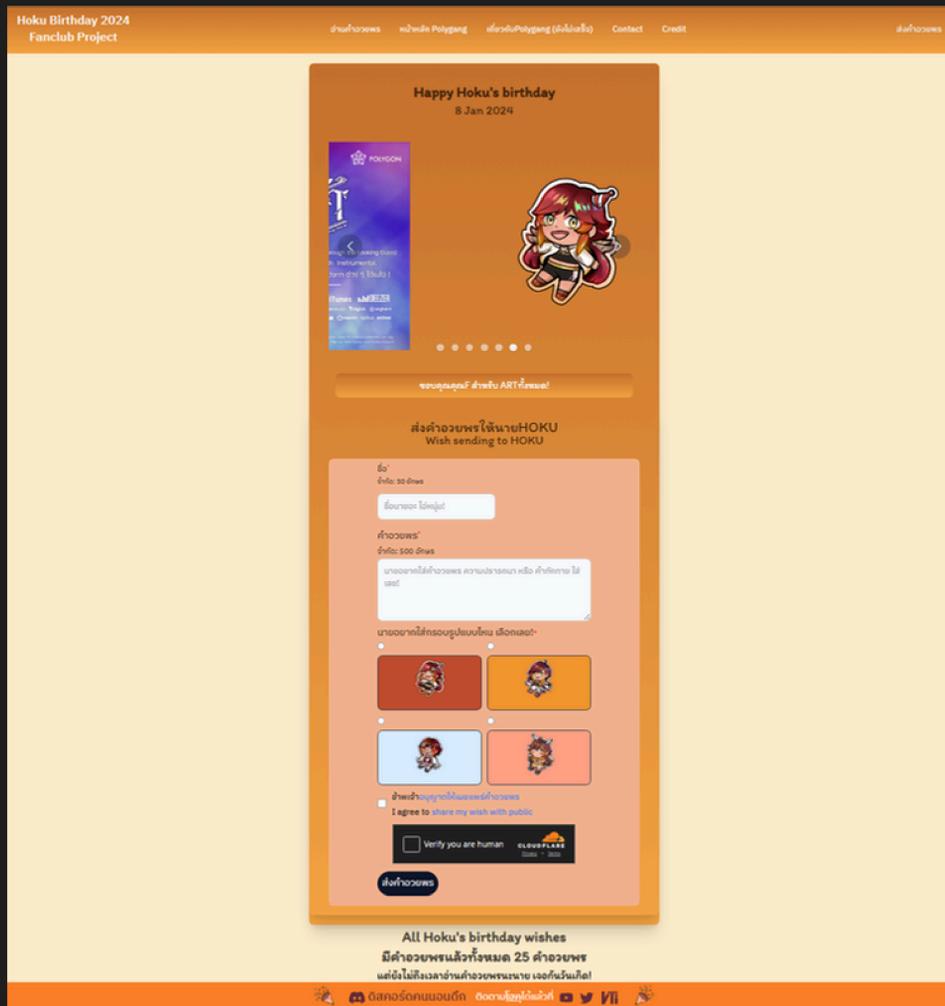
Live



FrontEnd



BackEnd



```

_id: ObjectId('656db803afb012d011dbbc84')
name: " สิริวิจจะมี"
comment: "HBD นะครับบ หวังว่าชอบเว็บนี้ครับ แอบฟ้าทุกคืนเลยย "
giftId: null
DMY: "04 Dec 2023"
time: "18:29 GMT+7"
agreed: "agreed"
count: 3
picture: "4"

```

ตัวอย่างData

ผลงาน HOKU Birthday 2024

โปรเจ็คเว็บอวยพรวันเกิดของvTuberไทยท่านหนึ่ง โดยผมได้ใช้SvelteKitและMongoDBในการสร้างครับ

โดยUserสามารถเขียนชื่อ, คำอวยพรและเลือกกล่องข้อความในการใส่คำอวยพรได้ และตั้งเวลาให้แสดงผลเมื่อถึงวันที่กำหนดครับ

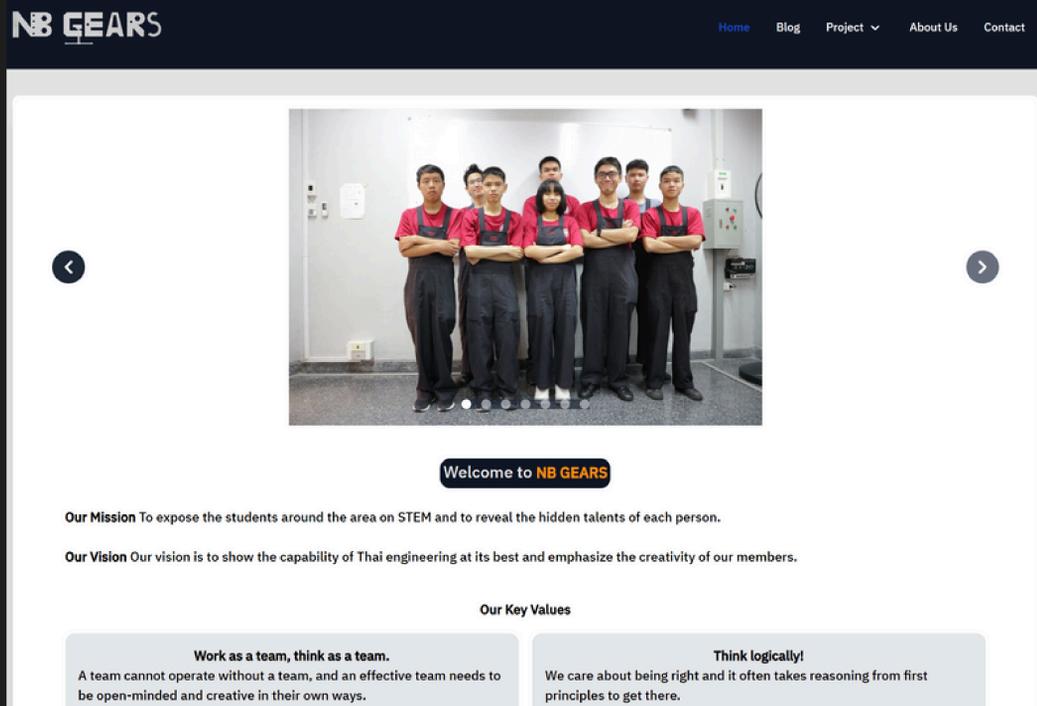
link: <https://bit.ly/4dcjnAf>



Blogการสร้าง



Github



ผลงาน NB GEARS Website

เว็บไซต์เพื่อการประชาสัมพันธ์
สำหรับทีมแข่งของ NB GEARS

link: <https://bit.ly/4k93sVn>



Website



Github



```

NB-RR-CENTERSTAGE / TeamCode / src / main / java / org / firstinspires / ftc / teamcode / FTCWiresTeleOpMode.java
Code Blame 342 lines (262 loc) · 14.2 KB
public class FTCWiresTeleOpMode extends LinearOpMode {
    public void runOpMode() throws InterruptedException {
        ///////////////////////////////////////////////////
        201     if (gamepad2.dpad_up && (ArmUpLimit.isPressed())) { // If left trigger, extend arm proportional to amount
        202         LastRotatePosition = ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition();
        203         ArmRotate_MOTOR.setTargetPosition((int) ((ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition())+(1000)));
        204         ArmRotate_MOTOR.setMode(DcMotor.RunMode.RUN_TO_POSITION);
        205         if (ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition() > 1250 || (ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition() < 300)){
        206             ArmRotate_MOTOR.setPower(0.15 * ArmRotateMUT);
        207             /* ServoFlipPosition = 90; //TODO / map angle
        208             */
        209         }
        210         else {
        211             ArmRotate_MOTOR.setPower(0.4 * ArmRotateMUT);
        212         }
        213     }
        214 }
        215 // If right trigger, extend arm proportional to amount with speed
        216 else if (gamepad2.dpad_down && !ArmdownLimit.isPressed()) {
        217     LastRotatePosition = ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition();
        218     ArmRotate_MOTOR.setTargetPosition((int) ((ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition())-(750)));
        219     ArmRotate_MOTOR.setMode(DcMotor.RunMode.RUN_TO_POSITION);
        220     if (ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition() > 800 || (ArmRotate_MOTOR.getCurrentPosition() < 300)){
        221         ArmRotate_MOTOR.setPower(-0.1 * ArmRotateMUT);
        222         /* ServoFlipPosition = 90; //TODO / map angle
        223         */
        224     }
        225     else {
    
```

ผลงาน

ระบบควบคุมหุ่นยนต์ในการแข่งFIRST TECH CHALLENGE

On-bot java via android studio

ระบบควบคุมการทำงานและการทำภารกิจหุ่นยนต์
ในการแข่งขันFTCที่โรงเรียนปรินส์รอยแยลส์วิทยาลัย
เมื่อวันที่ 13-15 ธ.ค 2023

link: <https://github.com/NB-GEARS/NB-RR-CENTERSTAGE>



วิถีโอกาสแข่งขัน



Github

This is the end of My Portfolio
Thank You
Siravij Praevisavakij|