

# ระบบวิดีโอเชื่อมต่อเครือข่ายแผนที่การรักษากรณ

วสันต์ บัณฑิตศักดิ์สกุล<sup>1\*</sup>

## บทคัดย่อ

บทความวิจัยฉบับนี้มีวัตถุประสงค์เพื่อปรับปรุงระบบวิดีโอตรวจรักษากรณและทบทวนสถานการณ์แบบ 3 มิติของกองบิน 2 ซึ่งถูกออกแบบมาเพื่อควบคุมและสั่งการให้การรักษากรณความปลอดภัยของกองบิน 2 ให้เป็นไปในรูปแบบอัตโนมัติและมีประสิทธิภาพยิ่งขึ้น เพิ่มขีดความสามารถให้เห็นภาพสถานการณ์แบบวิดีโอได้ในเวลาจริง ปรับแต่งให้มีการควบคุมและสั่งการให้สามารถระบุตำแหน่งของกล้องวิดีโอและเชื่อมต่อเข้ากับระบบเครือข่ายแผนที่รูปแบบดิจิทัลได้ พร้อมทั้งเชื่อมโยงเข้ากับระบบวิดีโอตรวจรักษากรณและระบบตรวจการณ์ของอากาศยานไร้คนขับหรือยูเอวี (Unmanned Aerial Vehicle: UAV) ให้สามารถเชื่อมโยงเข้ากับเครือข่ายแผนที่รูปแบบดิจิทัลได้ และเพื่อช่วยให้ผู้ตรวจรักษากรณเข้าใจและตระหนักสถานการณ์ได้ดียิ่งขึ้น การติดตั้งอุปกรณ์ที่จัดหาได้จากท้องตลาดเพิ่มเติมจากระบบและเครือข่ายที่มีอยู่แล้วของกองบิน 2 สามารถนำไปปรับปรุงระบบที่มีอยู่เดิมจนสามารถเชื่อมโยงเข้ากับเครือข่ายแผนที่ ผลการทดสอบสามารถเลือกแสดงผลสัญลักษณ์กล้องวิดีโอ และการแสดงผลการตรวจรักษากรณของกองบิน 2 ในรูปแบบการทำภาพเคลื่อนไหว 3 มิติ จะช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการรักษากรณทั้งในการวางแผนและการทบทวนการปฏิบัติ อีกทั้งการเชื่อมโยงระหว่างระบบวิดีโอตรวจรักษากรณและระบบตรวจการณ์ของอากาศยานไร้คนขับ ก็สามารถดำเนินการได้ตามวัตถุประสงค์ที่ตั้งไว้

**คำสำคัญ :** วิดีโอเชื่อมต่อเครือข่าย, เครือข่ายแผนที่, แผนที่รักษากรณ

---

<sup>1</sup> ผู้บังคับการกองบิน 2 กองทัพอากาศ

\* ผู้แต่ง, อีเมล: ricebird499@gmail.com