	11/1/2024 (五) 13:30-14:45 時段					11/1/2024 (五) 15:15-16:30 時段					11/2/2024 (六) 13:10-14:25 時段					11/2/2024 (六) 14:45-16:00 時段				
評審	陳博現、蔡清池					莊家峯、林俊良					林惠勇、連豐力					黃國勝、邱謙松				
海報牆編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號
P01	13:30-13:34	連豐力	國立臺灣大學電機工程學系暨研究所	溫室植物生長多任務自動照護與維護智慧機器人開發與實現	112-2221-E-002-192-	15:15-15:19	郭重顯	國立臺灣大學機械工程學系暨研究所	同心管機器人研製及其雙臂自主操作	112-2221-E-002-174-MY3	13:10-13:14	呂成凱	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	用於光學同調斷層掃描之基於深度學習和聯合學習框架之視網膜積液檢測與分割技術	112-2221-E-003-008-	14:45-14:49	莊政達	國立臺北科技大學智慧自動化工程科	基於Visual SLAM及深度學習辨識技術之無人機開發	112-2221-E-027-095-
P02	13:34-13:38	呂碧光	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	智慧型預測與最佳化策略應用於流域多水庫系統	112-2221-E-003-006-MY2	15:19-15:23	吳俊緯	國立中央大學電機工程學系	非法無人機位置偵測與操控干擾之行走式系統開發	112-2221-E-008-095-	13:14-13:18	蔡清池	國立中興大學電機工程學系（所）	前瞻半導體封裝製程設備之智慧適應節能程序與伺服控制技術研發(II)	112-2221-E-005-077-	14:49-14:53	蔣惟丞	東海大學電機工程學系（所）	反向模型學習結合深廣優先經驗重現機制於智慧機器人系統	112-2221-E-029-015-
P03	13:38-13:42	許陳鑑	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	基於深度強化式學習之多目標人群環境機器人導航系統	112-2221-E-003-007-	15:23-15:27	莊季高	國立臺灣海洋大學通訊與導航工程學系	藍眼淚檢視及預測系統設計	112-2221-E-019-040-MY2	13:18-13:22	邱謙松	中原大學電機工程學系	智慧背部經絡舒壓機器人(III)	112-2221-E-033-034-	14:53-14:57	廖裕評	中原大學電機工程學系	非接觸式生理資訊量測整合於機器人系統之研究	112-2221-E-033-051-
P04	13:42-13:46	陳美勇	國立臺灣師範大學機電工程學系（所）	自主式多群組移動機器人於動態未知環境之合作搬運與編隊控制	112-2221-E-003-009-	15:27-15:31	張文哲	國立臺灣海洋大學輪機工程學系	外部雜訊干擾下探討USV多船隊具避障能力之區間型Type-2模糊編隊與包容控制之研究	112-2221-E-019-057-	13:22-13:26	何天讚	中原大學電機工程學系	探研速度資訊協助的穩健性智慧型模型基礎的行動位置估測器設計用於混合直視及非直視的無線網路中的機動目標追蹤	112-2221-E-033-036-	14:57-15:01	連長華	國立高雄科技大學海事學院輪機工程系	具時間延遲及系統性能之不確定離散時間切換系統事件觸發控制法則及切換訊號設計之研究	112-2221-E-992-062-
P05	13:46-13:50	王偉彥	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	認知心理學與深度學習為基礎的認知學習機器人及其產業應用	112-2221-E-003-010-	15:31-15:35	邱智煇	國立臺灣海洋大學通訊與導航工程學系	遞迴T-S 模糊控制系統之設計與實現	112-2221-E-019-060-	13:26-13:30	陳政宏	國立虎尾科技大學電機工程系	開發一個卷積神經網路可同時應用於可行駛區域偵測、車道線偵測和道路物件偵測之研究	112-2221-E-150-021-	15:01-15:05	古忠傑	國立高雄科技大學海事學院輪機工程系	狀態相依T-S模糊系統之靜態輸出控制問題	112-2221-E-992-092-
P06	13:50-13:54	包傑奇	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	人形機器人騎乘電動機車(III)	112-2221-E-003-013-	15:35-15:39	傅群超	國立臺灣海洋大學機械與機電工程學系	Nelder-Mead單體法於手指靜脈識別系統參數最佳化設計之應用	112-2221-E-019-064-	13:30-13:34	陳國益	國立虎尾科技大學資訊工程系	基於ROS系統之機器人關節馬達控制模組開發與農業機器人設計與實作	112-2221-E-150-024-	15:05-15:09	林進燈	國立陽明交通大學電控工程研究所	解析輕度認知障礙在視覺空間記憶行為的大腦動態影響及應用機器學習於資料擴增及特徵擷取	112-2221-E-A49-085-
P07	13:54-13:58	包傑奇	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	學習複雜運動規劃之策略	110-2923-E-003-001-MY3	15:39-15:43	張仲良	國立屏東科技大學生物機電工程系	時空視覺的深度學習於活動行為、病徵探測、作業自主及數據防護之家禽機器人開發(III)	112-2221-E-020-013-	13:34-13:38	蔡進聰	國立屏東大學電腦科學與人工智慧學系	優化物件偵測方法並應用於智慧精準醫療影像之研究	112-2221-E-153-004-	15:09-15:13	林進燈	國立陽明交通大學電控工程研究所	基於華語說話於控制及言語行為表達的大腦動態特徵腦機介面開發	112-2221-E-A49-176-MY2
P08	13:58-14:02	呂有勝	國立臺灣師範大學機電工程學系（所）	擒性關節系統之主僕雙向控制研究(II)	112-2221-E-003-014-	15:43-15:47	陳柏全	國立臺北科技大學車輛工程系（所）	智慧型匝道匯入決策控制與虛實整合驗證	112-2221-E-027-084-MY3	13:38-13:42	楊柏遠	國立屏東大學智慧機器人學系	應用正交函數分析連續型粒子群演算法及其人工智慧之產業應用	112-2221-E-153-006-	15:13-15:17	廖德誠	國立陽明交通大學電控工程研究所	組合式小區域綠能微電網之系統動態特性分析與控制(II)	112-2221-E-A49-086-
P09	14:02-14:06	莊家峯	國立中興大學電機工程學系（所）	基於計算智慧技術之腎臟病理影像判讀輔助系統	112-2221-E-005-067-MY2	15:47-15:51	黃正民	國立臺北科技大學電機工程系（所）	以重新識別及軌跡預測網路長期追蹤多目標物之多攝影機監控系統(II)	112-2221-E-027-087-	13:42-13:46	張凌林	亞東學校財團法人亞東科技大學電機工程系	動態輸出迴授順滑控制器之進一步研究	112-2221-E-161-002-	15:17-15:21	黃彥華	國立陽明交通大學生物醫學資訊研究所	建立深度學習方法，預測原核生物基因轉錄起始點	112-2221-E-A49-099-
P10	14:06-14:10	莊家峯	國立中興大學電機工程學系（所）	非固定單台攝影機下之人體三維姿態追蹤與機器人全身模仿及平衡學習控制	111-2221-E-005-087-MY2	15:51-15:55	李俊賢	國立臺北科技大學電機工程系（所）	考量手機模式與使用者行為之三維行人航位推算之室內定位系統研發	112-2221-E-027-094-	13:46-13:50	顏錦柱	國立勤益科技大學電子工程系	極值編碼多模態動態金鑰產生器設計與同步及影像安全傳輸系統實現	112-2221-E-167-025-	15:21-15:25	王學誠	國立陽明交通大學電控工程研究所	虛擬實境遠端控制多機器人協作	112-2221-E-A49-109-
P11	14:10-14:14	林俊良	國立中興大學電機工程學系（所）	無人載具協同暨仿生群控系統	112-2221-E-005-068-MY2	15:55-15:59	李祖添	淡江大學學校財團法人淡江大學電機工程學系	雙輪足機器人之系統設計與運動控制及其應用	112-2221-E-032-029-	13:50-13:54	林正堅	國立勤益科技大學資訊工程系	基於異質感測器之無人載具於物件偵測及可行駛區域分析與應用	112-2221-E-167-026-	15:25-15:29	林苑婷	國立中央大學機械工程學系	智慧型輪椅輔助動力系統	112-2222-E-008-002-
P12	14:14-14:18	許舜斌	國立中興大學電機工程學系（所）	建造次世代人工智能物件追蹤系統	112-2221-E-005-070-	15:59-16:03	劉智誠	淡江大學學校財團法人淡江大學電機工程學系	具有餐廳服務之複雜地面行走與取放功能的人形機器人	112-2221-E-032-031-	13:54-13:58	白能勝	國立勤益科技大學電機工程系	結合深度強化學習與鳥瞰語意分割網路之輔助載具平台開發	112-2221-E-167-027-	15:29-15:33	方俊修	國立彰化師範大學工業教育與技術學系暨研究所	針對混沌系統具有輸入死區非線性與不確定性與訊息重建之滑模同步控制器與非線性觀測器設計	112-2222-E-018-002-
P13	14:18-14:22	李聯旺	國立中興大學機械工程學系（所）	隨動式多功能地面步行復健機器人設計與協調控制研究	112-2221-E-005-071-MY2	16:03-16:07	李宜勳	淡江大學學校財團法人淡江大學機械與機電工程學系	影像慣性里程計的邊緣人工智慧實現-使用多模態資料融合及語言引用分割輕量化深度學習網路	112-2221-E-032-032-	13:58-14:02	彭成瑜	國立勤益科技大學電子工程系	基於YOLO辨識與退火法路徑規劃應用於3D視覺擒取番茄系統	112-2221-E-167-028-	15:33-15:37	黃清輝	逢甲大學自動控制工程學系（所）	人工智慧數值分析運用於前瞻無人飛行載具外形設計及體感飛行駿證技術研究	112-2222-E-035-006-
P14	14:22-14:26	蘇武昌	國立中興大學電機工程學系（所）	回授線性化四旋翼飛行器幾乎干擾消除控制與最佳路徑規劃設計	112-2221-E-005-078-	16:07-16:11	許駿飛	淡江大學學校財團法人淡江大學電機工程學系	在人機共存空間中四輪腿機器人之系統設計與研究	112-2221-E-032-033-	14:02-14:06	李建德	長庚大學電機工程學系（所）	多模態大腦磁振影像於腦膠質瘤三維自動切割之腫瘤得分類與預後分析之應用	112-2221-E-182-043-	15:37-15:41	孫建中	國立高雄科技大學海事學院輪機工程系	電池管理系統結合功能安全之研究：車電壓量測與平衡功能之軟硬體設計	112-2222-E-992-010-
P15	14:26-14:30	楊子賢	國立成功大學生物醫學工程學系	建立多細胞生物順式調控模組的功能機制知識庫與分析增強子序列轉錄現象	112-2221-E-006-129-MY2	16:11-16:15	周永山	淡江大學學校財團法人淡江大學電機工程學系	數據驅動控制系統之非保守設計與實現-案例研究	112-2221-E-032-044-	14:06-14:10	龔存雄	長庚大學電機工程學系（所）	應用深度學習模型實現COVID-19預測病例之暨抗原抗病毒藥物投藥預測	112-2221-E-182-044-	15:41-15:45	楊憲東	國立成功大學航空太空工程學系（所）	以基於量子糾纏度量的Lyapunov控制實現最大糾纏態	111-2221-E-006-215-MY3
P16	14:30-14:34	廖德祿	國立成功大學工程科學系（所）	基於主動抗干擾控制之傾轉式涵道風扇四軸飛行器的姿態控制與實現	112-2221-E-006-134-	16:15-16:19	張政元	中原大學電機工程學系	警車、消防車與救護車輛車廂內主動噪音消除裝置設計	112-2221-E-033-031-	14:10-14:14	余國瑞	國立中正大學精緻電能應用研究中心	基於人工智慧之太陽光電系統強健控制與發電預測	112-2221-E-194-028-MY3	15:45-15:49	莊智清	國立成功大學電機工程學系（所）	衛星導航訊息認證及其於安全控制之應用	111-2221-E-006-218-MY2
P17	14:34-14:38	鄭銘揚	國立成功大學電機工程學系（所）	基於多任務增強式學習之可變阻抗架構應用於機器人裝配任務研究	112-2221-E-006-135-MY2	16:19-16:23	張政元	中原大學電機工程學系	低頻噪音之研究與開放式局部主動噪音控制實現	110-2221-E-033-036-MY3	14:14-14:18	黃旭志	國立宜蘭大學電機工程學系（所）	具計算智慧與多重感測技術融合之高效節能冗餘全方位自主移動機器人設計實現及其在工業自動化應用	112-2221-E-197-023-MY2	15:49-15:53	陳博現	國立清華大學電機工程學系（所）	利用系統生物學方法、深度類神經網路之藥與標靶交互作用模型(DNN-DRI model)及藥物設計規格來設計治療新型冠狀病毒Covid-19-ARDS成染疾病的多分子藥物	111-2221-E-007-130-MY2
P18	14:38-14:42	何明字	國立成功大學工程科學系（所）	一類欠致動性機械系統之穩定化	112-2221-E-006-137-	16:23-16:27	黃正自	中國文化大學機械工程學系	四旋翼機之輸入受限適應性類神經控制設計與實踐	112-2221-E-034-002-	14:18-14:22	黃義盛	國立宜蘭大學電機工程學系（所）	以細胞傳輸模型為基礎設計與實現派屈網路智慧交通模擬平台	112-2221-E-197-025-	15:53-15:57	徐國鎧	國立中央大學電機工程學系	開發穿戴式腦波量測裝置於中風後癲癇病人之腦波偵測	111-2221-E-008-101-MY3

評審	王富正、陶金旺					陳瑄易、王偉彥					傅立成、徐國鎧					柯立偉、王文俊				
海報牆編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號	報告時間	主持人	學校系所	計畫名稱	計畫編號
P19	13:30-13:34	江佩如	國立成功大學系統及船舶機電工程學系（所）	金屬三維掃描技術研究與開發(II)	112-2221-E-006-142-	15:15-15:19	謝劍書	中國文化大學電機工程學系	微分分散式未知信號估測技術及其在安全通信系統設計之應用(II)	112-2221-E-034-006-	13:10-13:14	莊鎮嘉	國立宜蘭大學電機工程學系（所）	建構可解釋台灣酒拳遊戲策略及其應用之研究(2)	112-2221-E-197-030-	14:45-14:49	李柏磊	國立中央大學電機工程學系	結合眼動儀與腦電波於開讀情境下之認知功能網路分析	111-2221-E-008-102-MY3
P20	13:34-13:38	陳永裕	國立成功大學系統及船舶機電工程學系（所）	高速自主水下載具強健導控系統設計及實作	112-2221-E-006-152-	15:19-15:23	王坤卿	逢甲大學機械與電腦輔助工程學系	以Yolact Edge實例分割網絡和深度視覺為基礎的導盲犬機器人之研究	112-2221-E-035-053-	13:14-13:18	簡江儒	華梵大學智慧生活科技學系	基於最佳化指標的點對點反覆學習控制器之設計與分析	112-2221-E-211-002-	14:49-14:53	李柏磊	國立中央大學電機工程學系	應用腦訊號與臉部表情影像於華人與俄羅斯人之非語言溝通方式研究	110-2923-E-008-002-MY3
P21	13:38-13:42	謝宗翰	國立清華大學計量財務金融學系	時變雙重線性策略的隨機狀態正定與優化	112-2221-E-007-078-	15:23-15:27	何文獻	高雄醫學大學醫務管理暨醫療資訊學系	應用注入式譜振反應肌音圖結合人工智慧方法發展肌力與肌耐力即時量測智能評估系統之研究	112-2221-E-037-004-MY3	13:18-13:22	黃瑞初	義守大學電機工程學系	新型影像分割技術於工業影像辨識能力提升之研究	112-2221-E-214-016-	14:53-14:57	林澈	國立中央大學生醫科學與工程學系	發展可攜式多模組心臟功能監測儀器及雲端監測平台實踐居家高風險心血管疾病族群之精準照顧	111-2221-E-008-103-MY3
P22	13:42-13:46	黃志良	國立臺灣科技大學電機工程系	經由行人-臉部辨識及GPS-LiDar導航的太空-空中-地面載具之協作	112-2221-E-011-100-MY2	15:27-15:31	陳浩瑋	高雄醫學大學高雄市大同醫院	使用病人臨床因子藉由機器學習方式預測與預防腎結石復發	112-2221-E-037-006-	13:22-13:26	王明賢	南臺學校財團法人南臺科技大學電機工程系暨研究所	使用AI導航與超音波機器人技術建置3維洗腎靜脈管阻塞評估系統(II)	112-2221-E-218-014-	14:57-15:01	陸敬互	國立臺灣科技大學電機工程系	基於物聯網邊緣計算之多模態行動支援系統	111-2221-E-011-154-MY2
P23	13:46-13:50	王朝興	國立彰化師範大學電機工程學系暨研究所	應用外加電場/磁場於雷射鑽孔即時監測與人工智慧回饋控制之技術開發	112-2221-E-018-015-	15:31-15:35	李迪章	國立中山大學電機工程學系（所）	非線性多代理人系統的一致性控制	112-2221-E-110-043-MY3	13:26-13:30	邱俊賢	南臺學校財團法人南臺科技大學電機工程系暨研究所	使用演算法分析混合系統的穩定性及其應用	112-2221-E-218-017-	15:01-15:05	練光祐	國立臺北科技大學電機工程系（所）	基於先進音訊技術之多功能語者追蹤系統	111-2221-E-027-145-MY3
P24	13:50-13:54	陳明舜	國立彰化師範大學機電工程學系暨研究所	智慧化金屬扣件之瑕疵檢測系統研發	112-2221-E-018-022-	15:35-15:39	李迪章	國立中山大學電機工程學系（所）	強能量函數之構造與應用	111-2221-E-110-060-MY3	13:30-13:34	薛雅馨	國立雲林科技大學電子工程系暨研究所	用於手部訓練之整合性矽膠軟性致動器與控制系統	112-2221-E-224-047-	15:05-15:09	陳秋宏	逢甲大學機械與電腦輔助工程學系	感測學習專家加工經驗並結合AI與工業機器人協作重現專家工藝之研究	111-2221-E-035-069-MY2
P25	13:54-13:58	吳政郎	國立臺灣海洋大學電機工程學系	基於懲罰法之具狀態與輸入限制條件的離散時間非線性控制系統控制器設計：非正規情況	112-2221-E-019-036-MY3	15:39-15:43	蔡舅宏	國立中山大學電機工程學系（所）	針對具網路攻擊之區間二型網路模糊多項式備微分系統之逐點取樣事件觸發控制及穩定性分析	112-2221-E-110-044-	13:34-13:38	林明宏	正修學校財團法人正修科技大學電機工程系	複數永磁同步馬達混沌系統的擴方法計算以及適應性修正函數投影同步控制器設計	112-2221-E-230-002-	15:09-15:13	周皇毅	國立高雄科技大學電機與資訊學院電機工程系	非可觀測形式動態系統之低敏感性或強健性降階觀測器的智能優化設計	111-2221-E-992-072-MY2
P26	13:58-14:02	吳政郎	國立臺灣海洋大學電機工程學系	具狀態限制的Bouc-Wen磁滯系統之基於觀測器架構的混合觸發干擾抑制控制器設計	112-2221-E-019-037-MY2	15:43-15:47	翁愷船	國立中山大學電機工程學系（所）	基於ROS 2之智慧跟隨機器人的系統研發	112-2221-E-110-072-	13:38-13:42	馬原懷	龍華科技大學電子工程系暨研究所	具有最佳化演算法控制之新型同軸雙旋翼無人直升機飛行載具控制系統之研究	112-2221-E-262-006-	15:13-15:17	彭昭暐	國立陽明交通大學電控工程研究所	智慧型螺帽品質檢測系統之設計	111-2221-E-A49-201-MY2
P27	14:02-14:06	江明理	國立臺灣海洋大學電機工程學系	針對大型異質性多代理人系統之自主協同控制設計與實現	112-2221-E-019-058-	15:47-15:51	江叔盈	銘傳大學電腦與通訊工程學系	具夜視與環境感知系統之巡邏保全機器人設計	112-2221-E-130-005-	13:42-13:46	楊棟雲	國立臺北大學電機工程學系	基於腫瘤行為模型之可解釋最佳化療劑量預測	112-2221-E-305-008-	15:17-15:21	許煜亮	國立中山大學機械與機電工程學系（所）	基於深度學習技術之穿戴式情緒辨識及調控系統研發	111-2628-E-110-012-MY3
P28	14:06-14:10	陳彥霖	國立臺北科技大學資訊工程系（所）	整合聯合學習與物聯邊緣雲端平台之智動化養殖系統實現與場域驗證	112-2221-E-027-088-MY2	15:51-15:55	張嘉文	銘傳大學電腦與通訊工程學系	應用於圖書館藏書區書籍取開與歸架導引之智慧型機器人系統開發	112-2221-E-130-006-	13:46-13:50	吳建鋒	國立臺北大學電機工程學系	合作型分數階微分賽局的狀態回授帕雷托最佳化策略	112-2221-E-305-012-	15:21-15:25	陳永耀	國立臺灣大學電機工程學系暨研究所	肝腫瘤病理切片之自動化深度學習辨識與分類系統研發	110-2221-E-002-164-MY3
P29	14:10-14:14	李政道	國立虎尾科技大學自動化工程系	人機智慧協作工廠關鍵技術開發、整合與少量多樣生產	112-2221-E-150-025-	15:55-15:59	蕭采榮	德明財經科技大學資訊科技系	使用區塊鏈技術在智慧工廠的產品供應鏈之信息共享機制	112-2221-E-147-001-	13:50-13:54	陸子強	國立高雄大學資訊工程學系（所）	開發具方向性物件之SSD偵測模型	112-2221-E-415-018-	15:25-15:29	傅立成	國立臺灣大學電機工程學系暨研究所	基於合作式旋轉平台達成3D高精度掃描之新世代原子力顯微鏡	110-2221-E-002-166-MY3
P30	14:14-14:18	彭守道	南臺學校財團法人南臺科技大學機械工程系暨研究所	應用LPV-LMI建模與控制技術於控制介入過程中車速持續變化的車輛主動式安全系統:一類搖擺力矩控制的強化方案	112-2221-E-218-015-	15:59-16:03	鄭錦聰	國立虎尾科技大學資訊工程系	深度學習和深度強化直覺模擬邏輯學習多代理人系統方法開發的安全學習穩定性分析與快速程式實現之研究	112-2221-E-150-020-	13:54-13:58	柯賢儒	亞洲大學資訊工程學系	一種新穎的平行式數位濾波器結構設計與實現	112-2221-E-468-010-	15:29-15:33	吳謂勝	國立成功大學電機工程學系（所）	開發蘭花體學資料分析平台及創建蘭花體學知識庫	110-2221-E-006-198-MY3
P31	14:18-14:22	劉彥辰	國立成功大學機械工程學系（所）	觸覺回饋技術於網宇實體架構之遠端人機互動控制系統	112-2628-E-006-014-MY3	16:03-16:07	鄭穎仁	元智大學電機工程學系（所）	自動超商補貨機器人設計與開發	112-2221-E-155-019-	13:58-14:02	林群富	財團法人國家實驗研究院台灣儀器科技研究中心	具特徵強化機制之影像式風機評估系統	112-2221-E-492-009-	15:33-15:37	李佩君	國立臺灣科技大學電子工程系	應用於遙測衛星之智能洪災估測系統	110-2221-E-011-157-MY3
P32	14:22-14:26	林昱成	逢甲大學自動控制工程學系（所）	結合數位孿生實現具全域觀之自駕車認知決策與控制系統	112-2628-E-035-001-MY3	16:07-16:11	陶金旺	國立宜蘭大學電機工程學系（所）	基於有效特徵圖像之多通道卷積神經網路影像識別模型之設計	112-2221-E-197-029-	14:02-14:06	郭昭霖	國立高雄科技大學海事學院海事資訊科技系	RBF-PD控制於定距巡管及障礙規避之智慧型水下機器人研製	112-2221-E-992-054-	15:37-15:41	張文中	國立臺北科技大學電機工程系（所）	運用具三維視覺之機器臂路徑跟隨與軌跡追蹤實現基於深度學習之高精度與高彈性自動化製造系統	110-2221-E-027-117-MY3
P33	14:26-14:30	蔣欣翰	國立臺北科技大學車輛工程系（所）	具有類人駕駛智慧之模仿學習方法用於自動駕駛技術開發及其在混合車流環境之驗證	111-2221-E-027-147-MY2	16:11-16:15	王富正	國立臺灣大學機械工程學系暨研究所	即時切換慣質網路於建築結構物減震之應用	111-2221-E-002-190-MY3	14:06-14:10	劉東宮	國立高雄科技大學工學院機電工程系	結合元宇宙與數位PDCA技術設計閉環CPS智慧工廠之研究	112-2221-E-992-055-	15:41-15:45	周至宏	逢甲大學機械與電腦輔助工程學系	群體尋優演算法的效能改善研究及其在工程問題之優化設計之應用	110-2221-E-035-092-MY3
P34	14:30-14:34	吳炳飛	國立陽明交通大學電控工程研究所	影像式心房顫動與心律不整偵測研究與系統實現	111-2221-E-A49-166-MY3	16:15-16:19	顏家鈺	國立臺灣科技大學機械工程系	適於外骨骼機器人之數位學生駕駛	111-2221-E-011-155-MY3	14:10-14:14	胡家勝	國立臺南大學綠色能源科技學系（所）	創新無線充電輪內馬達機電整合設計與應用	112-2222-E-024-002-	15:45-15:49	高崇堯	國立中山大學電機工程學系（所）	非線性回授震盪與強韌不穩定性之探討	110-2221-E-110-047-MY3
P35	14:34-14:38	黃國勝	國立中山大學電機工程學系（所）	智慧化咀嚼探拭子採集機器人的研發與應用	110-2221-E-110-056-MY3	16:19-16:23	李慶鴻	國立陽明交通大學電機工程學系	機械手臂動態軌跡性能提升技術開發與驗證	111-2221-E-A49-168-MY3	14:14-14:18	張欣宏	中原大學電機工程學系	永磁同步馬達全參數變動量之扭力估測與電流控制研究	112-2222-E-033-001-	15:49-15:53				
P36	14:38-14:42	陳瑄易	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	網索驅動移動式自動充電機器人系統開發與場域示範運行	110-2223-E-003-001-MY3	16:23-16:27					14:18-14:22	李祖聖	國立成功大學電機工程學系（所）	多任務智慧合作共事型機器人研製與應用	111-2221-E-006-190-MY2	15:53-15:57				