履　　　　　歷　　　　　表

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ★姓名 | 王邑安 | | ★護照英文姓名 | YI-AN WANG | | ★身分證字號 | | A130731073 | | | | | 最近三個月  1吋半身脫帽照片 |
| 出生地 | 台北市 | | ★出生日期 | 90年　07月　20日 | | 婚姻 | | □已婚 　　　□未婚 | | | | |
| ★兵役狀況 | | □役畢□免役▇未役□服役中(退役時間：　　　　　) | | | | | | | | | | |
| ★電子郵件 | | allen859575@gmail.com | | | | | | | | | | |
| ★通訊處 | 戶籍  地址 | 台北市大安區仁愛路四段345巷4弄19號7樓 | | | | | | | 行動電話 | | 0952-859-575 | | |
| 通訊  地址 | 台北市文山區秀明路二段5號3樓之一 | | | | | | | 連絡電話 | | 02-2937-4902 | | |
| 緊急聯絡人 | 關係 | 母子 | 姓名 | 孫則芳 | | | | 行動電話 | | 0958-788-611 | | |
| ★  學歷 | 學校名稱 | | | 院系科別 | | | 學位 | | 起迄時間 | | | | |
| 國立台灣大學 | | | 機械所設計組 | | | 碩士 | | 2023年9月~2025年8月 | | | | |
| 國立中央大學 | | | 機械系設計組 | | | 學士 | | 2019年9月~2023年6月 | | | | |
|  | | |  | | |  | |  | | | | |
| 註：學歷欄按所獲學位，由高至低順序填寫(例：按博士、碩士、學士順序)。 | | | | | | | | | | | | | |
| ★  經歷 | 服務機關名稱 | | | 職稱(工作內容) | | | | | | 起迄時間 | | | |
| 明基電通 | | | 機構工程實習生 | | | | | | 2022年7月~2022年8月 | | | |
|  | | |  | | | | | |  | | | |
|  | | |  | | | | | |  | | | |
|  | | |  | | | | | |  | | | |
|  | | |  | | | | | |  | | | |
| **是否有親屬於漢翔公司任職 □ 是，請填寫以下欄位 □ 否** | | | | | | | | | | | | | |
| 三親等內親屬  在漢翔公司任職之  ★ | 關　　　　　係(稱謂) | | 姓名 | | | | 單位 | | | | | 職稱 | |
|  | |  | | | |  | | | | |  | |
|  | |  | | | |  | | | | |  | |
|  | |  | | | |  | | | | |  | |
| 其他身分 | 原住民 |  | 族 別：　　　 　　　　族 | | | | 入籍日期： | | | | | | |
| 身心  障礙 |  | 殘障等級：　　　　　　度 | | | | 殘障類別：　　　　　　　　　障(類) | | | | | | |

備註：★必填欄位

|  |
| --- |
| ★簡要自述(請以1頁說明) |
| 我叫王邑安，目前就讀於國立台灣大學機械所設計組，隸屬於系統最佳化實驗室。我的學術旅程始於國立中央大學機械工程學系，大學期間，我對工程學科產生了濃厚的興趣，尤其是有限元素法（Finite Element Method）。這門課程啟發了我對數學建模與工程應用的深層思考，並成為我決定進一步深造的重要原因。  在研究所的學習過程中，我專注於移動式機器人的動態避障與動作規劃研究。我使用 Python 建模並進行模擬實驗，驗證所設計策略的可行性，目的是讓機器人能有效預測障礙物的位置，規劃出安全且高效的路徑。這項研究讓我更深入了解最佳化方法在工程問題中的應用，並增強了我的問題解決能力。  除了研究經驗，我曾在明基擔任機構工程實習生，參與產品設計與開發，進一步提升了我對產業需求的理解與實踐能力。同時，我也取得了多益 800 分的成績，具備良好的英文溝通能力，能勝任國際化的工作環境。  我的專業技能包括 Python 和 MATLAB 程式撰寫，這些工具幫助我在數據分析、建模與模擬方面更加得心應手。我相信，這些技能結合我的理論基礎與實務經驗，將使我在未來的職涯中創造價值。  展望未來，我希望能夠投身於結合工程技術與數值方法的領域，例如智能系統設計或移動機器人優化。我深信，透過不斷學習與挑戰，我能成為一名兼具創新與實務能力的工程師，為技術進步貢獻一己之力。 |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 履歷表(補充附表)  填表日期: 年 月 日 | | | | |
| 1 | 姓名 | 王邑安 | | |
| 2 | 專長 | 1.python | 2.matlab | 3.有限元素分析 |
| 3 | 碩士論文名稱 | 中文: 基於預測速度障礙法之移動式機器人運動規劃：面對未知意圖動態障礙物的研究(暫定) | | |
| 英文: Predictive Velocity Obstacle Method for Mobile Robot Motion Planning Among Dynamic Obstacles with Unknown Intentions(temporary) | | |
| 3.1 | 發表論著 | 中文: | | |
| 3.2 | 曾獲專利項目 |  | | |
| 4 | 全民英檢或其它證明 | 1.全民英檢:□中級/□高級 | 2.多益成績:\_\_\_800\_＿＿ | 3.其它:\_\_\_\_＿＿＿＿\_\_ |
| 5 | 國家考試資格、  技術士技能檢定 |  | | |
| 6 | 技能證照 |  | | |
| 7 | 其它可資表述之  專長證明 |  | | |
| 備註: | | | | |