#### 相關作品

# 碩士論文研究:基於語義分割關鍵點檢測 之物件重新定位規劃



	Historia de Companya de Compan	
指導教授	<b>翁慶昌博士、劉智誠博士</b>	
執行時間	2019/11-現今	
	本研究利用具有七自由度之機械手臂結合真空吸盤夾爪以及	
	深度影像攝影機,利用語義分割以及目標檢測演算法 Mask-RCNN 對	
專案介紹	貨架上之物件進行姿態估測,並針對非形狀之物件特徵進行特徵擷	
	取,將物件重新放置至指定的位置及姿態進行物件的重新定位之控	
	制規劃。	

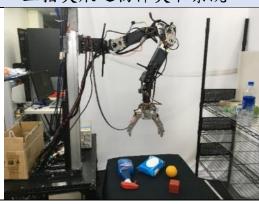
# 交換計畫之論文研究:利用深度強化學習之 機械手臂物件抓取操控規劃





指導教授	Shunsuke KUDOH, Takashi SUEHIRO		
執行時間	2019/03-2019/07		
	本研究利用具有七自由度之機械手臂結合電動開合夾爪以及		
	深度影像攝影機,利用深度強化學習中的近端策略優化演算法		
	(Proximal Policy Optimization, PPO)實現端到端學習之機械手		
專案介紹	臂夾取物件的目標,本研究將裝設在機器人頭部之攝影機影像作為		
	強化學習架構輸入,並直接輸出機械手臂末端點之方位移動向量操		
	控機器人靠近目標物並進行夾取任務,並於 Gazebo 模擬環境內搭		
	建訓練場景進行深度強化學習訓練後移至實機進行測試。		

# 教育部科技教育嘉年華展演 三指夾爪之物件夾取系統



指導教授	翁慶昌博士		
執行時間	2019/12-2020/02		
	本專案利用具有七自由度之機械手臂結合電動三指夾爪以及		
	深度影像攝影機,結合基於深度學習之物件偵測演算法 YOLOv3 針		
專案介紹	對多種物件進行物件偵測訓練,並依照所辨識出的物件依據形狀而		
	調整三指夾爪之夾取姿態,將物件進行夾取並擺放至各類物件指定		
	位置。		
負責項目	專案負責人、展演規劃、影像辨識訓練、手臂程式編寫		

#### 機械手臂專案開發:基於 ROS 之機械手臂操作網頁介面



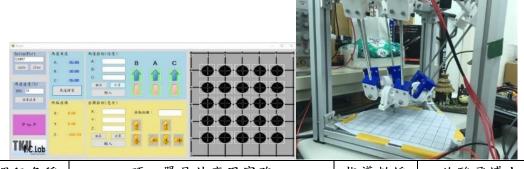
指導教授	翁慶昌博士、劉智誠博士		
執行時間	2018/04-2018/07		
	本專案利用 HTML, CSS 以及 JavaScript 結合 ROS 開發實驗室		
專案介紹	自行研發之機械手臂操控介面,透過 ROS 內建之 websocket 的套件		
	使網頁得以透過 JavaScript 傳輸及訂閱 topic 或 service 資訊,		
	進而達到跨平台、具有監控及基本操作功能之人機介面。		

#### 上銀智慧機器手第十一屆實作競賽-智慧分類



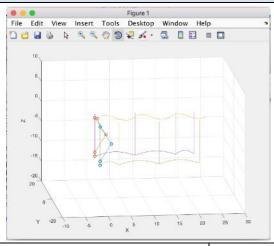
指導教授	翁慶昌博士、蔡奇謚博士
執行時間	2018/04-2018/07
專案介紹	本研究利用具有六自由度之機械手臂結合電磁吸盤夾爪以及
	網路攝影機,利用基於深度學習之物件偵測演算法 YOLOv2 對螺絲
	及螺帽進行辨識訓練,並用機械手臂將隨意擺放在整理盒內的螺絲
	與螺帽進行分類,本人於此項競賽中擔任組長的職務並獲得此項競
	賽冠軍。
負責項目	項目組長、策略擬定、夾爪機構設計、協助程式除錯

## 研究所課堂專題:Delta 型機械手臂五子棋下棋系統



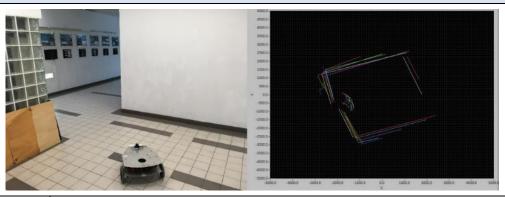
The state of the s			
課程名稱	碩一單晶片應用實務	指導教授	許駿飛博士
執行時間	2018/04-2018/06		
	此專案利用實驗室現有之 Delta	機械手臂改	(為透過德州儀器
	公司之Tiva-C LaunchPad 嵌入式開發	發版進行 MX-	-64 直流伺服馬達
專案介紹	控制,並利用 Windows Forms 撰寫人	幾介面,使用	<b>  者在介面中點選</b>
	棋盤方格位置後,機械手臂利用真空。	及盤吸取五子	·棋放置到所指定
	的位置。		
負責項目	馬達驅動電路設計、軟體功能及介面	撰寫	

## 研究所課堂專題:雙足機器人運動學模擬

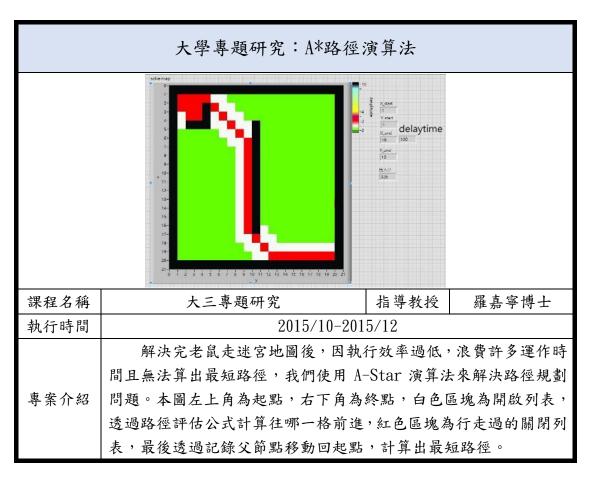


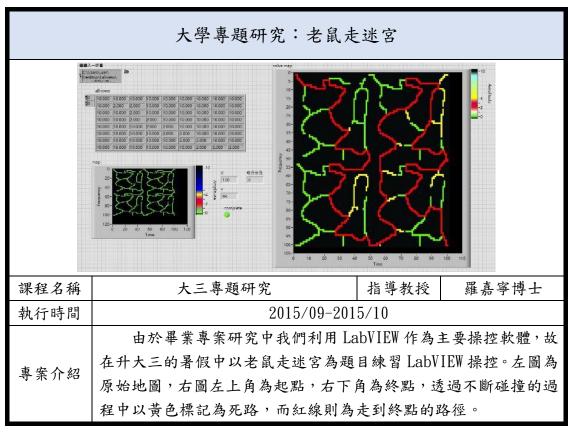
課程名稱	碩一機器人學	指導教授	劉智誠博士
執行時間	2017/09-2018/12		
專案介紹	此課程為研究所首次接觸機器人	學的課程,方	利用 MATLAB 來進
	行機器人學之實作訓練,其中包括正	/逆運動學計	·算、DH連桿表計
	算以及腰部、左/右腳之運動軌跡規畫	<b>刨</b> ,最終成果	<b>L為在視窗中讓兩</b>
	· 隻腳與腰部沿著軌跡向前行走。		

#### 大學專題研究:基於雷射測距儀之室內定位及避障系統



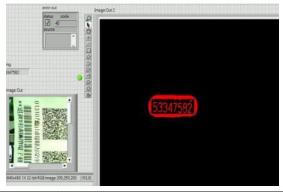
指導教授	羅嘉寧博士
執行時間	2015/09-2017/02
	本專題設計一個雷射測距儀以及輪型機器人為架構,為實現即
	時定位與地圖構建理論(SLAM)目的所開發之機器人,本專題利用
專案介紹	向量直方圖方法、數據擬合演算法以及 A*路徑規劃演算法達到於
	未知環境中具有即時自主避障、路徑規劃以及場景建置功能之機器
	人,並顯示出目前所繪建的地圖於 LabVIEW 的人機介面中。
負責項目	路徑規劃演算法及人機介面撰寫、硬體機構改良





#### 大學課堂專題:統一發票兌獎機器人





課程名稱	大三 LabVIEW 程式設計	指導教授	羅嘉寧博士
執行時間	2016/05-2016/06		
	本課程教導 LabVIEW 圖形化程式	設計軟體,	並以 LEGO EV3 機
	器人為實務操作。本組期末專案為統·	一發票兌獎村	幾器人,利用一網
	路攝影機作為鏡頭,機器人的超音波原	感測器感應至	<b> 有發票至於平台</b>
專案介紹	後,便會輸送至鏡頭下啟動鏡頭擷取	畫面,進行遊	<sup>庶罩、</sup> 對比度調整
	與Threshold、去除雜訊等處理,透達	過 OCR 元件的	進行辨識,最後於
	LabVIEW 人機介面中顯示是否有中獎	,而最後學	期總成績得到 95
	分。		
負責項目	影像辨識及人機介面撰寫、硬體設計		

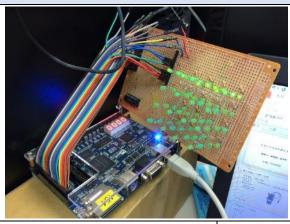
## 大學課堂專題:Arduino Boe-Bot Car





課程名稱	大三進階微處理系統	指導教授	張嘉文博士
執行時間	2016/05-2016/06		
	此課程學習 Arduino 開發版的進	階應用操作	,於學期末時利用
專案介紹	伺服馬達以及 IR sensor 控制 Arduin	o Boe-Bot (	ar 進行直線以及
· 辛柔介紹	障礙地圖的避障,而我們以最少的時	間完成,獲得	导了期末競賽第一
	名,最後學期總成績得到98分。		
負責項目	避障軟體撰寫		

## 大學課堂專題: 4x4x4 LED Cube



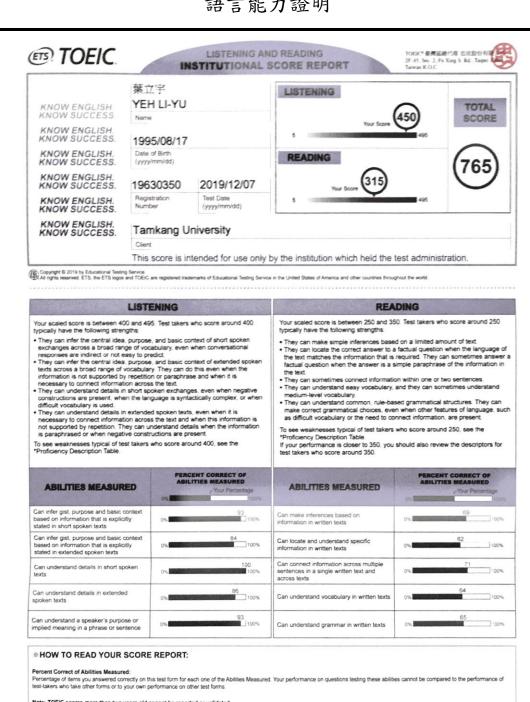
課程名稱	大三單晶片系統概論	指導教授	陳慶逸博士		
執行時間	2016/03-2016/05				
	此課程利用 DEO 開發板搭配 NIOS II 軟體學習 FPGA & SO				
	設計開發,練習基本的 PIO Contro	ol · Timer	Control 到 UART		
專案介紹	Control、IRQ 等等,詳細說明 SOPC 的	的流程架構。	而我們在期末報		
	告製作了 4x4x4 LED Cube 並透過 GPI	0 的腳位與中	中斷控制、石英震		
	盪器完成各 LED 閃爍控制,而最後學	期總成績得	到 93 分。		

## 大學課堂專題:樹莓派無線影音鏡射裝置



課程名稱	大三嵌入式系統	指導教授	蘇瑞元博士
執行時間	2016/04-2016/05		
	此課程利用 Raspberry PI 樹莓派學習 Linux 系統實務操作,		
專案介紹	以及 VNC 連線、PHP MyAdmin、MySQL、PGIO 等等的應用。我們在期		
	末專案中將 iOS 系統的影像與聲音利用區域無線網路連結樹莓派,		
	於 HDMI 螢幕上同步顯示裝置中的影像	<b>*</b> °	

#### 語言能力證明



Note: TOEIC scores more than two years old cannot be reported or validated.

2019.06.60000

2019/12/07 TOEIC LISTING AND READING - 765



## 日本語能力認定書

#### CERTIFICATE JAPANESE-LANGUAGE PROFICIENCY

氏名

YEH LIYU

生年月日(y/m/d) 1995/08/17

Date of Birth

受験地 Test Site 台北

Taipei



上記の者は2019年12月に、台湾において、公益財団法人日本台湾交流協会が、 独立行政法人国際交流基金および公益財団法人日本国際教育支援協会と共に 実施した日本語能力試験N3レベルに合格したことを証明します。

2020年1月19日

This is to certify that the person named above has passed Level N3 of the Japanese-Language Proficiency Test given in Taiwan in December 2019, jointly administered by the Japan-Taiwan Exchange Association, the Japan Foundation, and the Japan Educational Exchanges and Services.

January 19, 2020

公益財団法人 日本台湾交流協会

理事長 谷 崎 泰 明

Yasuaki Tanizaki

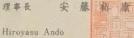
President

Japan-Taiwan

Exchange Association

独立行政法人 国際交流基金

理事長



President

The Japan Foundation

公益財団法人 日本国際教育支援協会 理事長 井 上 正 幸

Masayuki Inoue

President Japan Educational

Exchanges and Services



N3A081406T

19B1040101-31445

2020/01/19 JAPANESE LANGUAGE PROFICIENCY TEST - N3

#### 獎狀證書





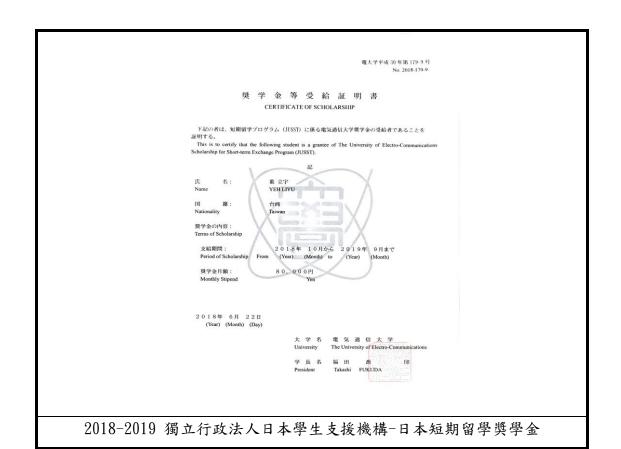


2018 上銀智慧機器手第十一屆實作競賽 - 智慧分類 冠軍













2018 新漢股份有限公司機械手臂應用實務研習-結訓證書









