# **NSSSE 2023 Technical Session Details**

Sunday, June 11, 2023 -- 10:00-11:20 -- Room-101 (Sun1, Organized Session)

J /		
Session	SS08: 智慧型系統與模糊控制	
Title	Session Chair: 莊鎮嘉教授	
	Session Co-Chair: 鄭錦聰教授	
1#1007	林伯諺、李金輝、楊承遠、	植基於深度學習之智慧型多寵物餵食機
	蔡曜鴻、黃旭志	
2#1028	吳欣樺、鄭錦聰	基於圖之深度學習智慧型推薦系統開發
3#1050	潘科緯、林豐祺、張嘉文、	基於 Adaboost 之影像識別
	陶金旺、	
4#1051	林子筠、莊鎮嘉、鄭錦聰	台灣酒拳時間序列分析
5#1105	潘科緯、張嘉文、陶金旺	停車場智慧管理之研究

Sunday, June 11, 2023 -- 10:00-11:20 -- Room-103 (Sun1, Organized Session)

37	,	( ) 8
Session	SS06: 先進系統整合技術	
Title	Session Chair: 王和盛教授	
	Session Co-Chair: 李信德教授	
1#1080	林有容、王和盛	運用長短期記憶循環神經網路分析及偵測GNSS多路徑效應
		異常
2#1085	鄭為元、莊季高	Application of UAVs to Riverbank Garbage Identification and
		Scene Image Stitching
3#1086	吳御齊、莊季高	Application of YOLOs to Litter Detection
4#1087	楊鎮先、莊季高	Application of Wheeled Mobile Robot to Blind People Indoor
		Guidance
5#1099	李信德、黃斯琪	水下載具之導航控制模擬研究

Sunday, June 11, 2023 -- 10:00-11:20 -- Room-201 (Sun1, Organized Session)

Session	SS04: 系統預測與控制	
Title	Session Chair: 呂藝光教授	
	Session Co-Chair: 吳政郎教授	
1#1012	鄧鈞岳、呂藝光	基於智慧型 PID 控制器設計四軸飛行器飛行
2#1013	廖廷瑋、呂藝光、鄧鈞岳	全向移動機器人的設計與運動學分析
3#1018	謝濟元、呂藝光	基於 Transformer 網路進行日照量預測
4#1019	陳家豪、呂藝光、謝濟元	基於全天空影像分析與日射量預測
5#1034	吳東嵐、吳政郎	Design of Optimal Controllers for Two-wheeled Self-Balancing
		Robots Based on PSO Algorithm

Sunday, June 11, 2023 -- 10:00-11:20 -- Room-203 (Sun1, Regular Session)

Session	工業系統與應用	
Title	Session Chair: 辛華昀教授	
	Session Co-Chair: 蔡國煇教授	
1#1030	楊旻錡、辛華昀、蔡國煇	具自定義功能控制設備管理系統之開發與研究
2#1043	宋慶宥、辛華昀、蔡國煇	藉由震動數據分析生產設備即時動態之研究
3#1052	謝文豪、辛華昀	相機模組產品的檢測系統之實作
4#1009	侯彦伶、張文哲	從 IMO 2020 限硫令研析各國之因應策略與台灣商港之可行
		方向
5#1092	Sheng Teng Huang \ Minyen	Applying modified quality function deployment to evaluate
	Lee	quality third party logistics service provider from manufacture's
		perspectives: a case study of semiconducting company

# Sunday, June 11, 2023 -- 10:00-11:20 -- Room-205 (Sun1, Regular Session)

Session	通訊系統與應用	
Title	Session Chair: 鍾耀梁教授	
	Session Co-Chair: 蘇育生教授	
1#1083	盧昱愷、 賴辰瑄、李啟	5G NR 基地台編號快速辨識方法與實現
	民、鍾耀梁	
2#1096	羅景騰、吳昀縉、陳柏廷、	運用 Curl 與 Python API 網路傳輸技術評估 MongoDB、
	蘇育生	InfluxDB 資料庫使用效率
3#1098	章倢語、呂欣錞、謝劍書	未知信號估測技術在安全通信系統設計之應用
4#1102	賴建華、陳羿伶、卓大靖	基於非單高斯核相關熵強健濾波之衛星導航演算法

## Sunday, June 11, 2023 -- 10:00-11:20 -- Room-206 (Sun1, Regular Session)

a :	6 1 th 12 6 14 land 1 da an al	
Session	無人載具系統控制與設計	
Title	Session Chair: 蔣惟丞教授	
	Session Co-Chair: 江明理教授	
1#1035	鄭智元、容志輝、吳政郎	四軸飛行器之改良型主動抗干擾控制器實現
2#1090	袁國鈞、吳政郎	四軸飛行器軌跡追蹤控制器設計
3#1091	曾聖雅、江明理	編隊切換控制於 crazyflie 系統之應用
4#1081	陳信權、陳信桓、蔣惟丞、	無人機於自動派送之應用
	陳昱仁、陳子濬	

## Sunday, June 11, 2023 -- 13:30~14:50 -- Room-101 (Sun2, Organized Session)

Session	SS07: 智慧移動機器人系統	
Title	Session Chair: 蔡清池教授	
	Session Co-Chair: 郭重顯教授	
1#1048	黄祐音、莊明洋、郭重顯	基於眼到手立體視覺之機器人 3D 物件拿取系統開發
2#1065	Pei-Chen Cheng、蔡清池、	Multisensorial SLAM of Omnidirectional Autonomous Mobile
	陳世哲	Robots Using Lidar and Fusing IMU and Odometry with
		Adaptive EKF
3#1066	Wen-Chi Kuo、蔡清池、陳	Collision-Free Model Predictive Motion Control Using
	世哲	Quantum-Behaved PSO for Nonholonomic Autonomous Mobile
		Robots
4#1067	Po-Hsu Chen、蔡清池	ORFBLS-Based Adaptive Backstepping Sliding-Mode Leader-
		Follower Consensus Formation Control with Obstacle
		Avoidance for Uncertain Self-Balancing Two-Wheeled Multi-
		Robots with ROS2.0
5#1068	Chin-Huang Chen、蔡清池	Collision-Free Dynamic Motion Control of Autonomous Mobile
		Robots with Four Independent Steering and Independent
		Driving Wheels

## Sunday, June 11, 2023 -- 13:30~14:50 -- Room-103 (Sun2, Regular Session)

	111, 2029 13:50 11:50 Recoin	
Session	生醫系統與應用	
Title	Session Chair: 柯立偉教授	
	Session Co-Chair: 彭彥璁教授	
1#1006	林正堅、林學謙	基於田口優化方法之卷積模糊神經網路於心律不整診斷應
		用
2#1097	I-Wen Huang、陳怡君、	Development of a Multivariate EEG Analysis System to
	Liang-Jen Wang、柯立偉	Differentiate ADHD from Healthy Controls Children
3#1101	林晉緯、吳炳飛	A Blood Pressure Estimation Approach based on Transformer
		Model and Temporal-Spatial Features
4#1084	林奕廷、連唯証、巫昆泰、	運用於後疫情時代的遠距人工智慧輔助帕金森氏潛在症狀
	彭彥璁、賴怡廷、林哲宇、	快速判別方法
	陳玉秀	

# Sunday, June 11, 2023 -- 13:30~14:50 -- Room-201 (Sun2, Best Paper Contest Session)

Session	最佳論文競賽(I)	
Title	Session Chair: 陶金旺教授	
	Session Co-Chair: 卓大靖教授	、古忠傑教授
1#1032	劉俊毅、陳士甫、黃正民	以幾何及像素對齊特徵設計隱式表示之多視角三維重建
2#1029	黄瑋翔、陳逸萱、卓冠廷、	雙節自主式移動機器人之設計研製與應用
	李祖聖	
3#1046	蕭仲硯、練光祐	WellSceNet: Multi-Label Classifiers for Weather, Illuminance,
		and Scenes Based on Multimodal Fusion of ConvNet and
		Transformer Architectures
4#1088	陳秉鴻、林俊宇、孫子晴、	以改良型烏鴉最佳化方法擬合電池等效電路模型參數之研
	鄭于珊	究
5#1100	張怡、卓大靖	基於聯合變分貝氏與相關熵之卡爾曼濾波器於多路徑環境
		下之 GPS 導航

## Sunday, June 11, 2023 -- 13:30~14:50 -- Room-203 (Sun2, Organized Session)

Session	SS01: 計算智慧技術與應用	, , ,
Title	Session Chair: 莊家峰教授	
	Session Co-Chair: 林顯易教授	
1#1001	林蕙芳、林惠勇、楊仔平	利用地理資訊及雲端資料之無相機攝影系統開發
2#1008	李文鈴、鍾宛君、莊家峰	ROS 架構下應用 SLAM 與電腦視覺之搭載六軸機械手臂電
		梯導航機器人
3#1014	李俊毅、陳泳慈、林惠勇	利用圖資及車載影像資訊進行同步車道線偵測及定位精度
		提升
4#1047	詹智鈞、林哲立、王繶蓁、	整合深度估計、語義分割與物件偵測辨 識之多任務模型
	陳彥霖	
5#1055	Zi-Hao Zhang、林顯易	Implementation of An Inertial Measurement Unit on a Robotic
		Polishing Platform

# Sunday, June 11, 2023 -- 13:30~14:50 -- Room-205 (Sun2, Regular Session)

Session	控制理論與應用	,
Title	Session Chair: 練光祐教授	
	Session Co-Chair: 鄭振發教授	
1#1044	詹少榮、練光祐	精確語速控制之自適應調控機制
2#1075	陳建謀、Chia-Yang Chen、	Distributed leader-follower formation control strategy with
	江明理	second-order multi-agent system
3#1071	鄭振發、張晉嘉	網路控制系統之強健穩定分析
4#1078	洪于策、江明理	基於 ROS 與非線性模式預測控制之自動停車系統
5#1089	林肯慧、吳政郎	基於 Control Barrier Function 之汽車倒車入庫控制器設計

#### Sunday, June 11, 2023 -- 13:30~14:50 -- Room-206 (Sun2, Organized Session)

Session	SS02: 智慧系統應用	
Title	Session Chair: 李慶鴻教授	
	Session Co-Chair: 陳彥霖教授	
1#1022	Jui-Ting Tang、李慶鴻	Abnormal Detection of Motor Imagery EEG Signals for BCI
		Applications Using Autoencoder
2#1024	Chih-Chung Lai、李慶鴻	Machining Error Estimation of Alloy Steel Turning Using One-
		Dimensional CNN with SE Block Structure
3#1025	Kai-Xiang Lin、李慶鴻	Optimization of Reflow Soldering Parameters
4#1026	黄云祥、李慶鴻	基於動態影像辨識應用於手部動作檢測
5#1069	Sajid Hussain Ganie、陳修	Cross-View Tracking Method for Surround-view Camera
	志、陳彦霖	System

# Sunday, June 11, 2023 -- 15:10~16:30 -- Room-101 (Sun3, Organized Session)

Session	SS05: 自主/控制系統理論發展和工程設計的最新進展	
Title	Session Chair: 陳智強教授	
	Session Co-Chair: 黃旭志教授	
1#1002	陳智強、Shin-Yu Wu	Output feedback stabilization of output-constrained uncertain
		planar nonlinear systems
2#1003	徐勝均、林憲展、黄旭志	移動機器人 LiDAR SLAM 演算法之研究
3#1004	Yi-Liang Yeh	Model-Free Sliding-Mode Control for Systems with Input- and
		State-Dependent Disturbances
4#1017	曾彥文、許煜亮	基於強化學習之四軸無人機飛行姿態控制器設計
5#1021	陳彥汝、沈聖智	Research on Flexible Piezoelectric Acoustic Sensor

## Sunday, June 11, 2023 -- 15:10~16:30 -- Room-103 (Sun3, Regular Session)

Session	工業系統實務	
Title	Session Chair: 王榮爵教授	
	Session Co-Chair: 蔡樸生教授	
1#1031	王紹宇、蔡樸生、廖向羣、	手勢辨識在 X-Y 定位平台之應用
	周子菡	
2#1079	游東霖、林佳樂、陳柏睿、	機器手臂寫字系統之實現
	侯伯頲、陳昱仁、蔣惟丞	
3#1063	王榮爵、陳少堂、林俞辰	應用虛擬實境去實現雙機器手臂之生產線零件組裝
4#1036	王均瑋、容志輝、吳政郎	Indoor Autonomous Obstacle Avoidance Using SLAM and
		ROS2

## Sunday, June 11, 2023 -- 15:10~16:30 -- Room-201 (Sun3, Best Paper Contest Session)

2 minute j, v minute	11,2020 10:10 10:00 11:00:11	201 (Suns, Best Luper Contest Session)
Session	最佳論文競賽(II)	
Title	Session Chair: 陶金旺教授	
	Session Co-Chair: 卓大靖教授、古忠傑教授	
1#1093	朱軒儀、Hao-Yuan Lin、	Identifying Somatosensory Sensitivity Phenotypes by Utilizing
	Congying He \ Cheng-Hua	Unsupervised Learning in Qualitative Sensory Test
	Su ` Li-Ling Hope Pan `	
	Shuu-Jiun Wang、柯立偉	
2#1023	Kun-Tsung Yu、李慶鴻	Collision Detection Technique Development of Robot
		Manipulator Using Deep Learning
3#1045	蕭昭文、楊澤晨、洪宇哲、	基於降階線性擴張狀態觀測器之滑動模式控制在氣動伺服
	李聯旺	並聯機械手臂的應用
4#1015	吳文嘉、林敬倫、林惠勇	基於深度神經網路及視覺注意力模型輔助之道路場景評估
5#1064	簡唯耕、蔡清池、陳世哲	Trajectory Planning and Obstacle Avoidance Using RRT* and
		Deep Reinforcement Learning for Omnidirectional Mobile
		Robots

# Sunday, June 11, 2023 -- 15:10~16:30 -- Room-203 (Sun3, Regular Session)

<i>5 m</i> 11 <i>m j</i> , <i>v m</i> 11 <i>e</i>	711, 2023 13:10 10:30 100111	200 (Suns, regular Sossien)
Session	電力電子與馬達控制	
Title	Session Chair: 陳瑄易教授	
	Session Co-Chair: 林正凱教授	
1#1016	張世頤、江青瓚	裝置22年之4kWp太陽光電系統分析與改善
2#1072	邢鴻民、劉誌瀚、林正凱	內藏式永磁同步電動機之擾動觀察法模型式預測電流控制
		器的實現
3#1076	葉承諠、陳晴暐、林正凱	同步磁阻電動機驅動系統之四電壓向量調變型預測電流控
		制器的實現
4#1077	陳瑄易、楊祐銓	Dual Contours Positioning Control of a X-Y-Y Tubular Linear
		Motors Stage Using Reinforcement Learning Strategy
5#1042	Po-Cheng Tsai、邱謙松	Environmental Identification Based on Force Control of Six-
		Axis Robot Arm

# Sunday, June 11, 2023 -- 15:10~16:30 -- Room-205 (Sun3, Organized Session).

Session	SS03: 智慧型機器人及其應用	
Title	Session Chair: 陳美勇教授	
	Session Co-Chair: 陳彥霖教授	
1#1054	蔡翰霆、吳佩臻、劉佳明、	基於強化學習的虛擬機械手臂控制與 HoloLens 2 實現夾取
	陳彥霖	任務
2#1104	吳坤瑞、陳美勇	The Design of Fuzzy Modeling Controller with the PID
		Parameters Optimization by PSO for a 6-DOF Robotic Arm
3#1094	梁晏慈、王聖凱、黃郁文、	教學輔助對話機器人之設計與實作
	游婉琳、馬尚彬	
4#1038	羅欣綺、蔡樸生、林芷暄、	基於手臂關節姿態估測之教導型機械人
	江欣慈	
5#1033	蘇聖翔、蔡樸生、溫子傑、	具有閱讀簡譜功能之機械手臂
	劉錦庭	

## Sunday, June 11, 2023 -- 15:10~16:30 -- Room-206 (Sun3, Regular Session)

		` ' ' ' ' '
Session	影像處理與應用	
Title	Session Chair: 王偉彥教授	
	Session Co-Chair: 李佩君教授	
1#1005	黄紹綱、許陳鑑	利用多項式展開交叉熵於 AGW 之人物再辨識
2#1037	Fang-Jia Ye \ Yi-Hsing	Monocular-Vision-Based Distance Estimation System for a
	Chien、Min-Jie Hsu、王偉	Humanoid Robot
	彦、Cheng-Kai Lu、許陳鑑	
3#1053	徐志中、Trong-An Bui、李	Moving object tracking enhancement based on aerial video
	佩君	stabilization
4#1061	何昀鴻、李世安、李哲瑋、	3D 物體快速偵測技術在邊緣運算裝置之設計與實現
	馮玄明	