



劉力維



國立陽明交通大學 | 電控工程研究所 碩士畢業
新北市三重區 | 無工作經驗

- 跨平台機器人系統整合 (ROS/ROS2)
- VR/AR 沉浸式遠端遙控系統開發
- 人機協作 (Human-Robot Collaboration)
- 大型語言模型 (LLM) 於任務規劃之應用
- 國際大型比賽參賽經驗
- 與國外團隊共同研究經驗



個人資料 男、25歲、役畢(2025/6)
就業狀態 待業中
主要手機 0960-714-658
E-mail welly70114@gmail.com
通訊地址 新北市三重區大同北***
英文姓名 Liou, Li-Wei
聯絡電話 (02)2987-9487
聯絡方式 手機聯絡
駕駛執照 普通重型機車駕照、普通小型車駕照
交通工具 普通重型機車

專長

Coding and Project development

Robotic system with ROS1 / ROS2 (C++, Python)
Virtual Reality with Unity C#
Robotics system integration with Artificial Intelligence
#Python #C# #C++ #Machine Learning

GitHub, Linux, Docker Environment Setup

使用git管理存放程式，熟悉linux系統、docker環境使用
#Git #Linux #Github

學歷

國立陽明交通大學
電控工程研究所 | 碩士畢業

2022/9~2024/10

國立中央大學
資訊學院不分系 | 大學畢業

2018/10~2022/6

臺北市立大同高級中學
普通科 | 高中畢業

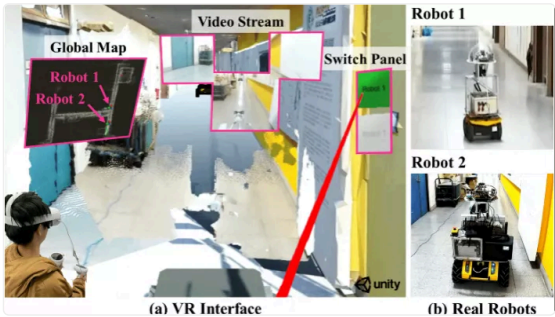
2015/9~2018/6

專案成就



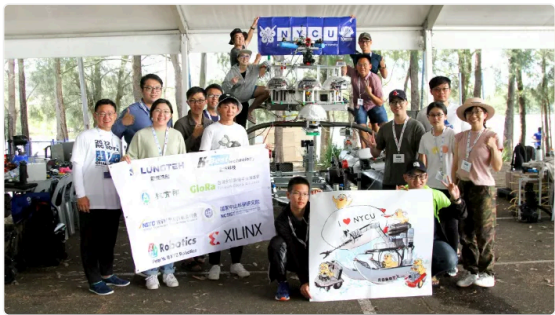
基於VR遠端遙控與LLM生成行為樹的人機協作空中... 2023/10~2024/10

碩士論文：
為了解決空中遙控操作的高認知負荷與視角衝突問題，開發一套結合VR與AI副駕駛的系統。此系統提供可無縫切換的VR多視角介面，並導入由大型語言模型(LLM)動態生成行為樹的AI副駕駛，以自動化分擔導航與搜索任務，讓操作員能專注於精細手臂與環境互動控制操作，並透過模擬與實際任務驗證系統的有效性與輔助程度。



WFH, Teleoperation robot across the globe 2022/12~2024/8

與國際（美國喬治梅森大學）及國內（5G網路團隊）合作夥伴共同開發。我們成功驗證了在不同網路架構下，對帶手臂的移動載具（Locobot）進行桌面清潔任務以及大型無人載具的搜索任務開發了的低延遲、高沉浸感控制技術，測試環境涵蓋了跨洲際的 WireGuard VPN 連線以及 5G SA 獨立組網，並在IEEE RAL期刊發表論文。



2022 Maritime RobotX Challenge - team member 2022/6~2022/12

2022 Maritime RobotX Challenge是由RoboNation、美國海軍研究辦公室 (ONR) 與澳洲國防科技署 (DSTG) 共同舉辦。參賽者需整合無人水面載具 (USV) 與無人機 (UAV)，開發全自主海事系統。我們代表台灣陽明交大出賽，憑藉卓越的技術實力，順利完成水中聽音辨位、掃描信標、自動避障導航、自主停船等多項高難度任務，最終在激烈競爭中脫穎而出，勇奪世界第三

[前往查看 >](#)

語言能力

英文

聽/中等 | 說/中等 | 讀/中等 | 寫/中等

TOEIC (多益測驗) 865