

控制學門個人型計畫成果發表海報議程規劃

11/6/2025 (四) Session A 09:00~10:30 時段					
編號	報告時間	主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
A1	09:00~09:04	許陳鑑	113-2221-E-003-008-	國立臺灣師範大學電機工程學系(所)	應用於智慧型監控之即時動作偵測系統的研發
A2	09:04~09:08	廖德祿	113-2221-E-006-141-	國立成功大學工程科學系(所)	基於 NTRU 安全通訊架構之無人機偵測與追蹤雲台系統
A3	09:08~09:12	吳俊緯	113-2221-E-008-084-	國立中央大學電機工程學系	新型全 3D 光學顯微鏡之系統設計、智慧控制及成像模型訓練
A4	09:12~09:16	陸敬互	113-2221-E-011-094-MY2	國立臺灣科技大學電機工程系	基於高階資訊之邊緣裝置可跨筒倉的直接轉移學習
A5	09:16~09:20	李佩君	113-2221-E-011-102-MY2	國立臺灣科技大學電子工程系	應用於星載及機載之智能移動物件偵測與辨識系統設計與研製
A6	09:20~09:24	張文哲	113-2221-E-019-032-	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(II)
A7	09:24~09:28	胡念祖	113-2221-E-027-084-	國立臺北科技大學自動化科技研究所	具輸入限制下之機械手臂最佳化切換控制設計
A8	09:28~09:32	陶金旺	113-2221-E-197-016-	國立宜蘭大學電機工程學系(所)	基於影像資訊之模糊機器繪圖系統設計
A9	09:32~09:36	洪崇文	113-2221-E-224-037-	國立雲林科技大學電機工程系暨研究所	以分層學習增強加密的知識蒸餾刀具診斷
A10	09:36~09:40	林群富	113-2221-E-239-032-	國立聯合大學機械工程學系	新一代磊晶晶圓缺陷偵測技術研究
A11	09:40~09:44	黃有評	113-2221-E-346-002-	國立澎湖科技大學電機工程學系	平交道安全警示與軌道扣件自動檢測系統之設計
A12	09:44~09:48	陸子強	113-2221-E-415-017-	國立嘉義大學資訊工程學系(所)	人體姿態估測模型的開發與應用
A13	09:48~09:52	柯賢儒	113-2221-E-468-005-	亞洲大學資訊工程學系	一種基於高強健性及平行架構狀態空間的深度神經網路架構設計與實現
A14	09:52~09:56	周阜毅	113-2221-E-992-073-	國立高雄科技大學電機與資訊學院電機工程系	狀態延遲系統及輸入延遲系統之狀態觀測器的智能優化設計
A15	09:56~10:00	呂藝光	112-2221-E-003-006-MY2	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
A16	10:00~10:04	李慶鴻	111-2221-E-A49-168-MY3	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
A17	10:04~10:08	余國瑞	112-2221-E-194-028-MY3	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
A18	10:08~10:12	王富正	111-2221-E-002-190-MY3	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
A19	10:12~10:16	林苑婷	113-2222-E-008-003-	國立中央大學機械工程學系	應用強化學習於具備多等級多排列模式的 Mirco LED 巨量轉移技術之研究
A20	10:16~10:20	陳聖濤	113-2222-E-013-001-	空軍軍官學校航空電子工程學系	以深度學習技術於智慧車輛駕駛分心行為分析之研發及應用

11/6/2025 (四) Session B 09:00~10:30 時段					
編號	時間	主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
B1	09:00~09:04	許閔傑	113-2222-E-032-004-	淡江大學學校財團法人淡江大學人工智慧學系	基於多感知交叉專注模型於機器人思考框架及其 AI 加速晶片設計
B2	09:04~09:08	陳智強	113-2221-E-006-145-MY2	國立成功大學系統及船舶機電工程學系（所）	受時變輸出約束之 p-正規型非線性系統狀態/輸出回授漸進/有限時間穩定化控制器設計
B3	09:08~09:12	陳博現	113-2221-E-007-103-	國立清華大學電機工程學系（所）	在有外在干擾及量測雜訊下之不確定非線性系統的強健 H_∞ 基於觀測器之適應模糊控制器設計及其應用
B4	09:12~09:16	周永山	113-2221-E-032-017-	淡江大學學校財團法人淡江大學電機工程學系	數據驅動強健控制器設計
B5	09:16~09:20	謝劍書	113-2221-E-034-004-	中國文化大學電機工程學系	強健型微分分散式未知信號估測技術研發及其在強化混沌加密系統之應用
B6	09:20~09:24	游文雄	113-2221-E-036-008-	大同大學電機工程學系	量子激發之模糊循環神經網路的無限脈衝響應數位濾波器結構設計與實現
B7	09:24~09:28	高崇堯	113-2221-E-110-048-MY3	國立中山大學電機工程學系（所）	強韌不穩定半徑與強穩定性之探討
B8	09:28~09:32	張浚林	113-2221-E-161-001-	亞東學校財團法人亞東科技大學電機工程系	運用順滑模態技巧於系統狀態與未知輸入同時估測的方法
B9	09:32~09:36	簡江儒	113-2221-E-211-001-	華梵大學智慧生活科技學系	具未知可變參數輸入盲區的非線性系統之適應反覆學習控制與適應控制
B10	09:36~09:40	吳建鋒	113-2221-E-305-019-	國立臺北大學電機工程學系	合作型多目標隨機微分賽局的強化學習帕雷拖最佳解
B11	09:40~09:44	洪士程	113-2221-E-324-008-	朝陽科技大學資訊工程系（所）	離散型人類技能優化演算法求解多商品庫存系統的最佳存貨水準
B12	09:44~09:48	連長華	113-2221-E-992-074-	國立高雄科技大學海事學院輪機工程系	不確定切換時間延遲系統新型切換訊號設計法則及強韌切換控制器之進階研究
B13	09:48~09:52	古忠傑	113-2221-E-992-075-	國立高雄科技大學海事學院輪機工程系	具區間時變延遲之線性參數時變隨機系統之 H_∞ 觀測控制器設計
B14	09:52~09:56	吳政郎	112-2221-E-019-075-MY2	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
B15	09:56~10:00	吳政郎	112-2221-E-019-076-MY3	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
B16	10:00~10:04	李迪章	112-2221-E-110-043-MY3	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
B17	10:04~10:08	楊憲東	111-2221-E-006-215-MY3	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
B18	10:08~10:12	李迪章	111-2221-E-110-060-MY3	國立中山大學電機工程學系（所）	強能量函數之構造與應用
B19	10:12~10:16	康斯証	113-2222-E-110-002-MY3	國立中山大學電機工程學系（所）	負虛系統控制理論及其在複雜柔性結構中的應用

11/6/2025 (四) Session C 15:10~16:40 時段					
編號	時間	主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
C1	15:10~15:14	薩義德	113-2221-E-003-009-	國立臺灣師範大學電機工程學系(所)	可跳過障礙物並拾取和放置敏感物體之自平衡雙臂機器人
C2	15:14~15:18	包傑奇	113-2221-E-003-010-	國立臺灣師範大學電機工程學系(所)	智慧型人形機器人複雜動作規劃
C3	15:18~15:22	李宜勳	113-2221-E-005-088-	國立中興大學智慧創意工程學士學位學程	泛化型具演示及指令理解能力之任務型智慧機器人之研究
C4	15:22~15:26	許駿飛	113-2221-E-019-073-MY2	國立臺灣海洋大學電機工程學系	擁有前翼結構之尾立式垂直起降無人機研製
C5	15:26~15:30	張仲良	113-2221-E-020-018-	國立屏東科技大學生物機電工程系	多重視覺的時空深層定位與增強學習法於養禽機器人的全自主作業及其外場域驗證
C6	15:30~15:34	黃正民	113-2221-E-027-080-MY2	國立臺北科技大學電機工程系(所)	運用軌跡預測網路之視覺環境與行為理解感知系統
C7	15:34~15:38	莊政達	113-2221-E-027-083-	國立臺北科技大學智慧自動化工程科	基於低功耗藍牙室內定位的自主飛行無人機
C8	15:38~15:42	劉智誠	113-2221-E-032-015-	淡江大學學校財團法人淡江大學電機工程學系	體現動畫角色之人形機器人的軟硬體系統開發與動作生成
C9	15:42~15:46	王銀添	113-2221-E-032-016-	淡江大學學校財團法人淡江大學人工智慧學系	發展自主機器手臂系統夾持任務的強化學習與模型微調機制
C10	15:46~15:50	翁愷貽	113-2221-E-110-050-MY2	國立中山大學電機工程學系(所)	多機器人視覺同步定位與地圖建構與環境物件語意建置
C11	15:50~15:54	黃國勝	113-2221-E-110-051-	國立中山大學電機工程學系(所)	人形機器人生成式複合行走動作之研究
C12	15:54~15:58	詹竣傑	113-2221-E-150-029-	國立虎尾科技大學資訊工程系	六軸工業機械手臂之碰撞力量及碰撞位置估測
C13	15:58~16:02	謝銘原	113-2221-E-167-029-	國立勤益科技大學電機工程系	基於視覺關係偵測與視覺關注深度神經網路之合作型多機器人代理系統優化身障者無障礙環境
C14	16:02~16:06	蔣惟丞	113-2221-E-194-044-MY2	國立中正大學電機工程學系	深度模型學習之經驗重現結合深度強化學習於智慧機器人
C15	16:06~16:10	郭昭霖	113-2221-E-992-072-	國立高雄科技大學海事學院海事資訊科技系	無人雙體船舶研製及其在航行控制與水文量測之應用
C16	16:10~16:14	宋開泰	113-2221-E-A49-101-	國立陽明交通大學電控工程研究所	基於混合實境(MR)之移動式機械臂貨架補貨路徑規劃與智慧自主取放控制
C17	16:14~16:18	蕭得聖	113-2221-E-A49-122-MY2	國立陽明交通大學電控工程研究所	適用於輔助各項下肢運動之輕量型外骨骼機器人
C18	16:18~16:22	郭重顯	112-2221-E-002-174-MY3	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
C19	16:22~16:26	李聯旺	112-2221-E-005-071-MY2	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
C20	16:26~16:30	鄭銘揚	112-2221-E-006-135-MY2	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

11/6/2025 (四) Session D 15:10~16:40 時段					
編號	時間	主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
D1	15:10~15:14	黃志良	112-2221-E-011-100-MY2	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
D2	15:14~15:18	黃旭志	112-2221-E-194-050-MY2	國立中正大學機械工程學系	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
D3	15:18~15:22	劉彥辰	112-2628-E-006-014-MY3	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
D4	15:22~15:26	顏家鈺	111-2221-E-011-155-MY3	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
D5	15:26~15:30	詹竣傑	113-2222-E-150-001-	國立虎尾科技大學資訊工程系	基於無力矩感測器之工業機械手臂碰撞力量估測
D6	15:30~15:34	何明宇	113-2221-E-006-156-	國立成功大學工程科學系（所）	無人自行車之平衡與路徑追隨控制
D7	15:34~15:38	陳永裕	113-2221-E-006-166-	國立成功大學系統及船舶機電工程學系（所）	海洋滑翔載具自主導控研發與實作
D8	15:38~15:42	胡家勝	113-2221-E-024-003-MY2	國立臺南大學綠色能源科技學系（所）	次世代電動載具動力總成核心差速器技術開發
D9	15:42~15:46	蔣欣翰	113-2221-E-027-063-MY2	國立臺北科技大學車輛工程系（所）	具備資料驅動之自駕車安全性模型預測控制設計及測試驗證
D10	15:46~15:50	黃正自	113-2221-E-034-003-	中國文化大學機械工程學系	雙四旋翼機掛載運輸控制設計及實踐
D11	15:50~15:54	林正堅	113-2221-E-167-028-MY2	國立勤益科技大學資訊工程系	智慧型無人機與無人地面載具協作於社區監控應用
D12	15:54~15:58	彭守道	113-2221-E-218-015-	南臺學校財團法人南臺科技大學機械工程系暨研究所	在速度追蹤控制下具轉彎剛性不確定性之駕駛輔助與主動式安全控制研究
D13	15:58~16:02	邱俊賢	113-2221-E-218-016-	南臺學校財團法人南臺科技大學電機工程系暨研究所	使用人工生物演算法對輪驅動電動汽車的主動懸架深層神經模糊控制器設計
D14	16:02~16:06	彭昭暉	113-2221-E-A49-115-MY2	國立陽明交通大學電控工程研究所	行人意圖預測與語言生成模型應用於自動駕駛
D15	16:06~16:10	林俊良	112-2221-E-005-068-MY2	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
D16	16:10~16:14	陳柏全	112-2221-E-027-084-MY3	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
D17	16:14~16:18	林昱成	112-2628-E-035-001-MY3	逢甲大學自動控制工程學系（所）	結合數位學生實現具全域觀之自駕車認知決策與控制系統
D18	16:18~16:22	張朝陽	113-2221-E-150-028-	國立虎尾科技大學資訊工程系	物聯網系統節能技術之設計
D19	16:22~16:26	楊子賢	112-2221-E-006-129-MY2	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

11/7/2025 (五) Session E 09:00~10:30 時段					
編號	時間	主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
E1	09:00~09:04	江叔盈	113-2221-E-130-001-	銘傳大學電腦與通訊工程學系	具人工智慧之遞送與救助四足機器人設計
E2	09:04~09:08	陳永耀	113-2221-E-002-148-	國立臺灣大學電機工程學系暨研究所	多分類肝腫瘤病理切片之深度學習分類系統研發及臨床診斷輔助軟體系統設計
E3	09:08~09:12	呂成凱	113-2221-E-003-006-MY2	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(II)
E4	09:12~09:16	吳謂勝	113-2221-E-006-135-MY3	國立成功大學電機工程學系（所）	偵測 tRNA 的修飾：發展演算法、創建網頁分析工具及資料庫、研究生物問題
E5	09:16~09:20	徐國鎧	113-2221-E-008-066-MY3	國立中央大學電機工程學系	非侵入式癲癇診斷回饋系統開發與臨床實證-癲癇偵測演算法與分類策略
E6	09:20~09:24	李柏磊	113-2221-E-008-067-MY3	國立中央大學電機工程學系	非侵入式癲癇診斷回饋系統開發與臨床實證-腦波偵測與刺激回饋裝置開發
E7	09:24~09:28	湯松年	113-2221-E-033-032-	中原大學資訊工程學系	基於複合神經網路之智慧型心電圖檢測的推論引擎設計與系統開發
E8	09:28~09:32	邱謙松	113-2221-E-033-033-	中原大學電機工程學系	具服務需求意圖判斷之年長者照護機器人系統
E9	09:32~09:36	陳浩瑋	113-2221-E-037-006-	高雄醫學大學高雄市大同醫院	使用機器學習藉由健康檢查資訊篩檢泌尿上皮癌
E10	09:36~09:40	張效煌	113-2221-E-075-009-	臺北榮民總醫院外科部心臟血管外科	結合數位孿生技術與影像處理技術於遠距操控機器手臂的腹部超音波掃描系統開發
E11	09:40~09:44	蔡進聰	113-2221-E-153-002-MY2	國立屏東大學電腦科學與人工智慧學系	研發穩健型物件偵測整合模型應用於醫療影像病灶的偵測與辨識
E12	09:44~09:48	紹伊布	113-2221-E-155-025-	元智大學人工智慧跨域創新應用中心	新型疫情防控智慧運算基礎設施設計
E13	09:48~09:52	顏錦柱	113-2221-E-167-030-	國立勤益科技大學電子工程系	前瞻醫療影像加密演算法及物聯網安全傳輸診斷輔助系統
E14	09:52~09:56	李征衛	113-2221-E-182-048-	長庚大學電機工程學系（所）	從遺傳與表關遺傳核心調控網路與顯著總體存活曲線探索瀰漫性大 B 細胞淋巴瘤的演進機制與生物標記物
E15	09:56~10:00	莫薩利	113-2221-E-224-036-	國立雲林科技大學智慧數據科學研究所	下一代糖尿病護理：使用機器學習、穿戴式整合和微波感測器進行穩健的自適應最佳血糖控制
E16	10:00~10:04	楊棧雲	113-2221-E-305-005-	國立臺北大學電機工程學系	腫瘤化療療程之離線強化學習建模
E17	10:04~10:08	柯立偉	113-2221-E-A49-163-MY3	國立陽明交通大學電控工程研究所	開發適應性個人化神經復健生成式 AI 系統實用於臨床中風復健
E18	10:08~10:12	何文獻	112-2221-E-037-004-MY3	高雄醫學大學醫務管理暨醫療資訊學系	應用注入式諧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
E19	10:12~10:16	林進燈	112-2221-E-A49-176-MY2	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
E20	10:16~10:20	徐國鎧	111-2221-E-008-101-MY3	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

11/7/2025 (五) Session F 09:00~10:30 時段					
編號	時間	主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
F1	09:00~09:04	李柏磊	111-2221-E-008-102-MY3	國立中央大學電機工程學系	結合眼動儀與腦電波於閱讀情境下之認知功能網路分析
F2	09:04~09:08	林澂	111-2221-E-008-103-MY3	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
F3	09:08~09:12	吳炳飛	111-2221-E-A49-166-MY3	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
F4	09:12~09:16	許煜亮	111-2628-E-110-012-MY3	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
F5	09:16~09:20	周咏蓓	113-2222-E-018-002-	國立彰化師範大學機電工程學系暨研究所	基於三維場景重建之磁浮控制無線膠囊內視鏡
F6	09:20~09:24	李容婷	113-2222-E-110-007-	國立中山大學學士後醫學系	應用機器學習建立急診重症早期警示系統
F7	09:24~09:28	傅立成	113-2221-E-002-127-MY3	國立臺灣大學電機工程學系暨研究所	結合光學與原子力顯微技術針對大範圍高側壁之 3D 樣本開發前瞻複合式精密量測系統
F8	09:28~09:32	呂有勝	113-2221-E-003-011-	國立臺灣師範大學機電工程學系（所）	符合 IEPF 規範的急動度感測及其於平滑運動控制之應用
F9	09:32~09:36	江佩如	113-2221-E-006-157-MY2	國立成功大學系統及船舶機電工程學系（所）	以結構光重建交互反射物體技術之開發
F10	09:36~09:40	黃惟泰	113-2221-E-020-016-MY2	國立屏東科技大學機械工程系	穩健智慧化建模技術優化金屬粉末射出成型齒列矯正器製程之多目標最佳化與預測模型建立
F11	09:40~09:44	李俊賢	113-2221-E-027-070-	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(II)
F12	09:44~09:48	陳韋達	113-2221-E-224-038-	國立雲林科技大學電子工程系暨研究所	航空影像壓縮暨階層式顯著物偵測之硬體加速控制系統設計與實現
F13	09:48~09:52	劉東官	113-2221-E-992-069-	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(II)
F14	09:52~09:56	陳瑄易	113-2628-E-003-002-MY3	國立臺灣師範大學電機工程學系（所）	電動車微電網系統之智慧型能源控制及其商用充電場域應用
F15	09:56~10:00	莊季高	112-2221-E-019-040-MY2	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
F16	10:00~10:04	陳彥霖	112-2221-E-027-088-MY2	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
F17	10:04~10:08	莊家峯	112-2221-E-005-067-MY2	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
F18	10:08~10:12	林玉堃	113-2222-E-035-004-	逢甲大學機械與電腦輔助工程學系	基於聲射訊號之砂輪振動狀態線上監測暨回控技術
F19	10:12~10:16	蔡松霖	113-2222-E-150-002-	國立虎尾科技大學飛機工程系	應用無人飛行載具及微流體晶片於水源微塑膠檢測之研究
F20	10:16~10:20	練光祐	111-2221-E-027-145-MY3	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

控制學門整合型計畫成果發表海報議程規劃

11/6/2025 (四) 09:00~10:30 時段

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-12 Intelligent Assistance System for the Badminton Training	11/6 9:00~10:30	王文俊	王文俊	112-2221-E-008-066-MY2	國立中央大學電機工程學系	總計畫暨子計畫一：羽球撿拾與檢測之機器人組
			陳翔傑	112-2221-E-008-099-MY2	國立中央大學機械工程學系	子計畫三：基於 AI 視覺的姿態分析於羽球運動之訓練輔助
			王榮爵	112-2221-E-150-026-MY2	國立虎尾科技大學電子工程系	子計畫五：具多種球路之智慧型羽球發球機的開發
			孫崇訓	112-2221-E-992-064-MY2	國立高雄科技大學電機與資訊學院電機工程系	子計畫二：羽球影像輔助裁判

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-15 Intelligent Hearing Aid and Cardiac Monitoring Device	11/6 9:00~10:30	張政元	張政元	113-2221-E-033-037-MY2	中原大學電機工程學系	總計畫暨子計畫一：整合智慧型輔聽器與降噪功能的耳機設計
			廖裕評	113-2221-E-033-038-MY2	中原大學電機工程學系	子計畫二：基於 AI 邊緣運算技術的聲音場景分類與毫米波雷達分析應用於輔聽器之研究
			馬立山	113-2221-E-033-039-MY2	中原大學電機工程學系	子計畫三：運用 AI 結合文字視覺與語音產生器之聽覺障礙溝通輔具設計
			蔡正倫	113-2221-E-033-040-	中原大學生物醫學工程學系	子計畫四：具心律監測功能的聽力輔助耳機(1/2)

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-21 Deep Learning for Auto-Delineation in Pelvic Cancer Radiotherapy	11/6 15:10~16:30	吳育德	游惟強	113-2221-E-005-087-MY3	國立中興大學學士後醫學系	子計畫一：應用深度學習於自動勾畫子宮頸癌骨盆腔淋巴區域輔助放射治療計畫
			楊凱琳	113-2221-E-341-003-MY3	新光醫療財團法人新光吳火獅紀念醫院腫瘤治療科	子計畫三：結合語意與影像之深度學習在自動規劃攝護腺癌放射治療靶區的應用
			吳育德	113-2221-E-A49-131-MY3	國立陽明交通大學醫光電研究所	總計畫暨子計畫二：輔助臨床子宮頸癌與攝護腺癌放射治療圖註結合語意監督與電腦斷層影像之多模態聯邦學習模型

11/7/2025 (五) 09:00~10:30 時段

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-17 Intelligent Coordination and Cooperative Control for Heterogeneous Multi-Agent Systems	11/7 9:00~10:30	劉彥辰	陳美勇	113-2221-E-003-014-	國立臺灣師範大學機電工程學系（所）	子計畫一：地面群組機器人進行合作搬運與群組導航技術之研發
			劉彥辰	113-2221-E-006-164-	國立成功大學機械工程學系（所）	總計畫暨子計畫六：分散式異質群組機器人持續覆蓋控制之聯通性維持與韌性控制
			莊景歲	113-2221-E-011-115-	國立臺灣科技大學機械工程系	子計畫三：分散式自主地空機器人任務分配與協作
			江明理	113-2221-E-019-036-	國立臺灣海洋大學電機工程學系	子計畫五：具符號有向圖之分散式適應性自主分群編隊控制於異質性多代理人系統
			張嘉文	113-2221-E-197-030-	國立宜蘭大學電機工程學系（所）	子計畫四：應用於通訊頻寬有限環境之群組機器人控制系統之設計與研究

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-18 Active Detection Systems	11/7 9:00~10:30	黃有評	林志哲	111-2221-E-027-146-MY3	國立臺北科技大學自動化科技研究所	子計畫三：應用於智慧養殖的無人水面車輛與影像伺服精準投料之機器手臂的研發
			張玉山	111-2221-E-305-011-MY3	國立臺北大學資訊工程學系	子計畫二：在 UIoT 環境下以集成多特徵深度學習之水質及水產產能預測模型之研究
			黃有評	111-2221-E-346-002-MY3	國立澎湖科技大學電機工程學系	總計畫暨子計畫一：智慧型主被動箱網養殖系統之設計與建置

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-22 Smart Medical Diagnosis and Rehabilitation Care System Development and Integration System Application	11/7 9:00~10:30	林志民	蘇泰元	113-2221-E-155-031-	元智大學電機工程學系（所）	子計畫二：深度學習應用於臨床眼科醫療評估系統
			林承鴻	113-2221-E-155-032-	元智大學電機工程學系（所）	子計畫三：眼底光學同調斷層對於玻璃體黃斑部介面異常疾病之人工智慧判讀
			王緒翔	113-2221-E-155-033-	元智大學電機工程學系（所）	子計畫四：基於多通道聲學訊號之多模態病理噪音偵測與應用
			黃郁惠	113-2221-E-155-034-	元智大學電機工程學系（所）	子計畫六：基於純視覺之個人化反饋 VR 復健系統應用
			鄭穎仁	113-2221-E-155-035-	元智大學電機工程學系（所）	子計畫八：病患及老人陪伴監護 AI 機器人開發
			林志民	113-2221-E-155-051-	元智大學電機工程學系（所）	總計畫暨子計畫一：深度神經網路於醫學影像分割及醫療診斷模型開發及應用

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-23 Research on the Evaluation and Extraction of AI Datasets Using Explainable AI	11/7 9:00~10:30	蘇順豐	蘇順豐	113-2221-E-011-120-	國立臺灣科技大學 電機工程系	總計畫暨子計畫一：可解釋型 AI 運用於 AI 資料集之評估與萃取研究
			鄭錦聰	113-2221-E-150-032-	國立虎尾科技大學 資訊工程系	子計畫二：智慧型系統之計算智慧符號分群方法的開發與在 AI 資料集之改善的研究
			莊鎮嘉	113-2221-E-197-022-	國立宜蘭大學電機 工程學系（所）	子計畫三：智慧型計算於不同型態資料含離異點之研究

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-24 Humanoid Robots: Design, Control, Simulation and Implementation	11/7 9:00~10:30	李祖聖	郭重顯	113-2221-E-002-158-	國立臺灣大學機械 工程學系暨研究所	子計畫一：具高動態平衡之雙足人形機器人開發與眼手腳協調應用(II)
			李祖聖	113-2221-E-006-165-	國立成功大學電機 工程學系（所）	總計畫暨子計畫四：智慧人形機器人之研製及其於人機協作場域之應用(II)
			林惠勇	113-2221-E-027-092-	國立臺北科技大學 資訊工程系（所）	子計畫二：智慧協作人形機器人之視覺與感知系統開發
			郭秉寰	113-2221-E-194-031-	國立中正大學先進 工具機研究中心	子計畫三：智慧型協作人形機器人動作規劃系統之開發

11/8/2025 (六) 09:10~10:40 時段

特別議程	議程時間	主持人	子計畫主持人	計畫編號	學校系所	計畫名稱
CACS-SS-26 Intelligent Robotic Systems for Logistics	11/8 9:10~10:40	翁慶昌	翁慶昌	112-2221-E-032-035-MY2	淡江大學學校財團 法人淡江大學電機 工程學系	總計畫暨子計畫一：叉式移動機器人的實現與運動控制
			蔡奇謚	112-2221-E-032-036-MY2	淡江大學學校財團 法人淡江大學電機 工程學系	子計畫二：叉式移動機器人的視覺與環境感知系統
			馮玄明	112-2221-E-507-007-MY2	國立金門大學資訊 工程學系	子計畫三：叉式移動機器人的定位、導航及物流數位系統