

## 會場資訊

淡江大學「守謙國際會議中心」  
251 新北市淡水區英專路 151 號



## 交通資訊

### 1. 【自行開車 高速公路(北上) => 會場】

國道 1 號五股交流道-北上出口於(五股 八里)出口下交流道，遵照泰山/新莊號誌指示，沿新五路二段右轉成泰路，接著走龍米路一段，接著上關渡大橋為靠右走，接著走民權路(淡水市區)接中正東路一段，於淡水捷運站前右轉學府路直上淡江大學。

### 2. 【自行開車 高速公路(南下) => 會場】

國道 1 號南下於重慶北路出口下交流，走重慶北路四段，叉路處靠左於承德路五段向左轉，沿承德路行至七段接著走民權路(淡水市區)，再走中正東路一段直到淡水捷運站，右轉學府路直上淡江大學。

### 3. 【台北捷運淡水站 => 會場】

- a. 搭乘紅 27 或紅 28 至淡江大學終點站下車。
- b. 由淡水捷運站沿學府路直上淡江大學。

## 「大腳印複合餐廳」

251 新北市淡水區學府路 68 號

## 「福格大飯店」

251 新北市淡水區學府路 89 號



### 交通資訊



#### 1. 【捷運 => 餐廳：步行 7 分鐘】

搭乘捷運淡水線至淡水站下車，過馬路經學府路，步行約 7 分鐘即達餐廳。

#### 2. 【淡江大學 => 餐廳：步行 10 分鐘】

出校門口，過馬路經學府路，步行約 10 分鐘即達餐廳。

# 會議議程表

<b>November 8, 2019 (Friday)</b>			
08:10   08:50	<b>註冊</b> 地點：三樓中庭		<b>開幕式</b> 地點：有蓮國際廳(HC310)
09:00   10:30	<b>OFA1: 最佳學生論文競賽</b> 地點：新平廳(HC301)		
10:30   11:00	Tea Break 地點：三樓中庭、四樓中庭		
11:00   11:50	<b>Plenary Speech I</b> Professor Chia-Feng Juang “ <i>Explainable AI: Data-driven Fuzzy Systems</i> ” 地點：有蓮國際廳(HC310)		
12:00   13:00	<b>中餐</b> 地點：菁英廳(HC307)		
13:00   14:30	<b>OFA2: Oral Session 1</b> 地點：新平廳(HC301)	<b>Poster Session 1</b> 地點：四樓中庭	<b>OFC2: AI Workshop 1</b> 地點：傑克廳(HC401)
14:30   15:00	Tea Break 地點：三樓中庭、四樓中庭		
15:00   16:30	<b>OFA3: Oral Session 2</b> 地點：新平廳(HC301)	<b>Poster Session 2</b> 地點：四樓中庭	<b>OFC3: AI Workshop 2</b> 地點：傑克廳(HC401)
16:30   17:20	<b>Plenary Speech II</b> Professor Kazuo Tanaka “ <i>Polynomial Fuzzy Control Systems Design and Analysis: Theory and Practice</i> ” 地點：有蓮國際廳(HC310)		
18:30 	<b>Welcome Reception</b> 地點：大腳印複合餐廳		

<b>November 9, 2019 (Saturday)</b>			
08:10 	<b>註冊</b> 地點：三樓走廊		
09:00   10:30	<b>OSA1: 最佳論文競賽</b> 地點：新平廳(HC301)		
10:30   11:00	<b>Tea Break</b> 地點：三樓中庭、四樓中庭		
11:00   11:50	<b>Plenary Speech III</b> Professor Chih-Min Lin <i>“Developments and Applications of Brain-Imitated Artificial Neural Networks”</i> 地點：有蓮國際廳(HC310)		
12:00   13:00	<b>中餐</b> 地點：菁英廳(HC307)	<b>模糊學會會員大會</b> 地點：有蓮國際廳(HC310)	
13:00   14:30	<b>OSA2: Oral Session 3</b> 地點：新平廳(HC301)	<b>Poster Session 3</b> 地點：四樓中庭	<b>OSC2: AI Workshop 3</b> 地點：傑克廳(HC401)
14:30   15:00	<b>Tea Break</b> 地點：三樓中庭、四樓中庭		
15:00   16:30	<b>Poster Session 4</b> 地點：四樓中庭		
16:30   17:20	<b>Plenary Speech IV</b> Professor Byung-Jae Choi <i>“Design Methodology for Fuzzy Logic Control System and its Defuzzification Algorithms”</i> 地點：有蓮國際廳(HC310)		
17:20   17:50	<b>科技部學門介紹</b> 地點：有蓮國際廳(HC310)		
18:30 	<b>Banquet</b> 地點：福格大飯店		

## 論文發表議程

### **OFA1: 最佳學生論文競賽**

Nov. 8, 09:00-10:30, 地點：HC301 新平廳

#1046 #1059 #1069 #1090 #1108 #1119

### **OFA2: Oral Session 1**

Nov. 8, 13:00-14:30, 地點：HC301 新平廳

#1099 #1123 #1127 #1128 #1137

### **Poster Session 1**

Nov. 8, 13:00-14:30, 地點：四樓中庭

#1046 #1059 #1069 #1090 #1108 #1112 #1131 #1139

### **OFA3: Oral Session 2**

Nov. 8, 15:00-16:30, 地點：HC301 新平廳

#1001 #1030 #1045 #1084 #1078

### **OSA1: 最佳論文競賽**

Nov. 9, 09:00-10:30, 地點：HC301 新平廳

#1018 #1049 #1056 #1058 #1095 #1114

### **OSA2: Oral Session 3**

Nov. 9, 13:00-14:30, 地點：HC301 新平廳

#1087 #1118 #1129 #1140 #1141

### **Poster Session 3**

Nov. 9, 13:00-14:30, 地點：四樓中庭

#1002 #1018 #1049 #1056 #1058 #1095 #1114 #1119 #1126

## 論文列表

### OFA1：最佳學生論文競賽

SESSION CHAIR: 莊鎮嘉教授		11/08(五), 09:00-10:30, 地點：HC301 新平廳
#1046	全自動模糊控制微量分注器設計與實現.....	p.17 黃聖桓、李世安
#1059	基於模糊理論之六旋翼無人機姿態控制器設計.....	p.17 馬孝言、張嘉文、林丙緒、陶金旺
#1069	單眼視覺深度感測於多軸飛行器避障之應用.....	p.17 柯旻宏、邱育良、陳翔傑
#1090	基於肌電訊號與機械學習支持向量機之結合應用於輔助機械手臂控制.....	p.17 廖俐智、曾乙立、蔣欣翰、王偉彥
#1108	基於物聯網之櫻花樹天牛蟲害偵測.....	p.18 洪仔慧、蕭凱文、蕭瑛東、姜義德
#1119	慣性倒單擺之甩起與平衡控制器設計.....	p.18 范家璋、許駿飛、李祖添

### OSA1：最佳論文競賽

SESSION CHAIR: 莊鎮嘉教授		11/09(六), 09:00-10:30, 地點：HC301 新平廳
#1018	應用奈米流體(石墨烯)/超音波霧化微量潤滑系統於微銑削力品質特性研究...	p.19 黃惟泰、周阜毅、蔡進聰、周至宏
#1049	壓電式噴頭驅動控制程式設計與規劃.....	p.19 賴昀瑋、劉柏翰、蔡明忠、郭永麟
#1056	應用深度學習演算法與模糊推論於醫療數據預測模式建構之研究.....	p.19 陳振東、陳定局
#1058	改良 Camshift 演算法應用於複雜環境下的物體追蹤.....	p.20 簡睦哲、張嘉文、陶金旺
#1095	基於動態時空柵格圖之移動機器人障礙物閃避策略設計.....	p.20 何俊泓、徐國政、蔣欣翰、李聯旺
#1114	單輪機器人之模糊運動控制器設計.....	p.20 陳柏瑞、許駿飛、林友雄

**OFA2 : Oral Session 1**

SESSION CHAIR: 周建興教授、劉寅春教授 11/08(五), 13:00-14:30, 地點: HC301 新平廳

- #1099 Mining Fuzzy Erasable Pattern from a Quantitative Product Database ..... p.21  
Tzung-Pei Hong、Hsiang-Wei Chen、Wei-Ming Huang、Chun-Hao Chen
- #1123 運動姿態辨識系應用-以阻力訓練為例 ..... p.21  
林冠儀、張哲璋、劉寅春
- #1127 SHand: Hand Motion Recognition System and Actual Use in Virtual Reality. p.21  
Hsuan-Yu Hsueh、Chien-Hsing Chou
- #1128 應用於生理解剖學之互動式教具設計-以骨骼、肌肉及韌帶為例 ..... p.21  
陳蕙如、林佳潔、周建興
- #1137 軟性夾爪設計與實現 ..... p.22  
林冠儀、劉寅春

**OFA3 : Oral Session 2**

SESSION CHAIR: 張嘉文教授 11/08(五), 15:00-16:30, 地點: HC301 新平廳

- #1001 三輪移動式機器人之適應性模糊小腦追蹤控制 ..... p.23  
彭世興、李漢澤、林清高、林易、吳德豐、葉忠信
- #1030 一種基於測試模式特性的低功耗測試架構 ..... p.23  
王嘉祥、饒建奇
- #1045 測試壓縮運用單輸入通道和多個擴展比 ..... p.23  
陳冠炘、饒建奇
- #1084 二輪車模糊控制之直行策略模擬 ..... p.23  
李祖添、劉智誠、周亮穎
- #1078 一個基於卷積神經網路的物體角度估測演算法之實現 ..... p.24  
嚴偉展、蔡舜宏

**OSA2 : Oral Session 3**

SESSION CHAIR: 李世安教授、劉智誠教授 11/09(六), 13:00-14:30, 地點: HC301 新平廳

- #1087 基於猶豫模糊集之決策分析模式與系統建構研究 ..... p.25  
陳振東、鄔佳蓁
- #1118 基於 Gazebo 之人形機器人的崎嶇地形路徑規劃 ..... p.25  
李祖添、劉智誠、陳宗勳
- #1129 桌球機械手臂之控制設計 ..... p.25  
王聖懋、孫崇訓、王銀添
- #1140 三指夾爪之馬達驅動與夾爪控制以及感測的電路設計 ..... p.26  
翁慶昌、游翔麟、謝勵志、陳仁杰
- #1141 基於 Gazebo 之七自由度機械手臂的運動控制最佳化 ..... p.26  
翁慶昌、蔡奇謚、賴宥澄、張璋哲

---

Post Session 1

11/08(五), 13:00-14:30, 地點：四樓中庭

---

#1046	全自動模糊控制微量分注器設計與實現 ..... p.27 黃聖桓、李世安
#1059	基於模糊理論之六旋翼無人機姿態控制器設計 ..... p.27 馬孝言、張嘉文、林丙緒、陶金旺
#1069	單眼視覺深度感測於多軸飛行器避障之應用 ..... p.27 柯旻宏、邱育良、陳翔傑
#1090	基於肌電訊號與機械學習支持向量機之結合應用於輔助機械手臂控制 ..... p.27 廖俐智、曾乙立、蔣欣翰、王偉彥
#1108	基於物聯網之櫻花樹天牛蟲害偵測 ..... p.28 洪仔慧、蕭凱文、蕭瑛東、姜義德
#1112	Application of fuzzy sets to supply chain network planning decisions with multiple goals..... p.28 Tien-Fu Liang、Ming-Hsun Lee、Deng-Maw Tsai
#1131	角錐型並聯機械手臂於深度學習及手寫字體辨識及撰寫的應用 ..... p.28 王詩婷、鄭亞欣、李宜勳
#1139	手機心率監測與物聯網資料庫分析應用 ..... p.29 蔡秉峰、王學家、李志文、莊鎮嘉

---



**Post Session 3**

11/09(六), 13:00-14:30, 地點：四樓中庭

<b>#1002</b>	手機鏡頭塑膠鏡片表面瑕疵檢測 ..... p.30 陳金聖、許佳蓉
<b>#1018</b>	應用奈米流體(石墨烯)/超音波霧化微量潤滑系統於微銑削力品質特性研究... p.30 黃惟泰、周阜毅、蔡進聰、周至宏
<b>#1049</b>	壓電式噴頭驅動控制程式設計與規劃 ..... p.30 賴昀璋、劉柏翰、蔡明忠、郭永麟
<b>#1056</b>	應用深度學習演算法與模糊推論於醫療數據預測模式建構之研究 ..... p.30 陳振東、陳定局
<b>#1058</b>	改良 Camshift 演算法應用於複雜環境下的物體追蹤..... p.31 簡睦哲、張嘉文、陶金旺
<b>#1095</b>	基於動態時空柵格圖之移動機器人障礙物閃避策略設計 ..... p.31 何俊泓、徐國政、蔣欣翰、李聯旺
<b>#1114</b>	單輪機器人之模糊運動控制器設計 ..... p.32 陳柏瑞、許駿飛、林友雄
<b>#1119</b>	慣性倒單擺之甩起與平衡控制器設計 ..... p.32 范家瑋、許駿飛、李祖添
<b>#1126</b>	<b>AutoChess Game with AR System</b> ..... p.32 Po-Shen Chen、Yun-Han Lu、Chi-Yi Tsai