

# 無人載具發展平台講習

10月24日 2018年

Future

時間	課程名稱	講師
08:30-09:00	報到	
09:00-09:10	開幕及長官致詞	
09:10-10:00	ARTC自駕車開發平台與硬體 (iMX6)介紹	張右龍副理
10:00-10:50	ARTC自駕車模擬平台 (Prescan)介紹	徐錦衍資深專員
10:50-11:10	中場休息	
11:10-12:00	開發平台架構與開發環境 (QNX)介紹	莊巖騰高級專員
12:00-13:10	午餐	
13:10-14:00	開發平台通訊功能函式(OSEK NM&COM)介紹	莊巖騰高級專員
14:00-14:50	開發平台影像處理功能函式介紹	許立佑高級專員
14:50-15:10	中場休息	
15:10-16:00	駕駛疲勞偵測、車道線偵測、前方障礙物偵測等實作介紹	許立佑高級專員
16:00-16:30	Q&A	

Technology



Intelligence

地點：  
國立台北科技大學  
綜合科館地下室第二演講廳(上午)  
綜合科館地下室第三演講廳(下午)

# 教育部

# 無人載具發展平台講習

無人載具為具備自主移動能力之載具，無論於國內外均被視為具有科技創新、產業價值與服務亮點之議題。台灣產業對於無人機與自駕車也積極佈局，期望發展與整合關鍵技術，以期於產業鏈中占得一席之地。

此次講習有幸邀請到自2007年即投入自動駕駛研究，台灣車輛產業研究發展的領頭機構-【財團法人車輛研究測試中心】來進行一系列無人載具中控系統專業課程；包含發展平台的架構、影像處理功能以及相關實作等。

時間：

2018.10.24(三)

8:30am-4:30pm

地點：

國立台北科技大學

綜合科館地下室第二演講廳(上午)

綜合科館地下室第三演講廳(下午)

台北市大安區忠孝東路三段1號

時間	課程名稱	講師
08:30-09:00	報到	
09:00-09:10	開幕及長官致詞	
09:10-10:00	ARTC自駕車開發平台與硬體(iMX6)介紹	張右龍副理
10:00-10:50	ARTC自駕車模擬平台(Prescan)介紹	徐錦衍資深專員
10:50-11:10	中場休息	
11:10-12:00	開發平台架構與開發環境(QNX)介紹	莊嶸騰高級專員
12:00-13:10	午餐	
13:10-14:00	開發平台通訊功能函式(OSEK NM&COM)介紹	莊嶸騰高級專員
14:00-14:50	開發平台影像處理功能函式介紹	許立佑高級專員
14:50-15:10	中場休息	
15:10-16:00	駕駛疲勞偵測、車道線偵測、前方障礙物偵測等實作介紹	許立佑高級專員
16:00-16:30	Q&A	

指導單位：教育部

資訊及科技教育司



主辦單位：國立成功大學

電機工程學系



無人載具人才培育先期計畫辦公室

協辦單位：財團法人車輛研究測試中心

ARTC



國立台北科技大學

車輛工程系



報名網址：<https://goo.gl/forms/RkTD2chbs4VsqVgg1>

連絡人：助理王嫻芳/莊智清教授

校分機：(06)275-7575#62400#1489

(06)275-7575#62333

Email：z10609058@email.ncku.edu.tw

juang@mail.ncku.edu.tw