

『MATLAB/Simulink 自駕電動車技術』工作坊

主辦單位：國立臺灣科技大學智慧電動車研究中心

協辦單位：國立臺灣科技大學機械系與鈦思科技

日期：114 年 4 月 17 日(四)

地點：國立臺灣科技大學 國際大樓 IB-201 教室

時間	課程內容	主持人/主講人
09: 00~09: 20	報到與認識/致歡迎詞	台科大機械工程系 待定教授
09: 20~10: 00	基礎訓練 MATLAB/Simulink 在電動車的解決方案	張志銘 (Kary)
10: 00~10: 15	休息時間	
10: 15~12: 00	基礎訓練 基於 Simulink 進行 Model Based Design 的設計	張志銘 (Kary)
12: 00~13: 00	午 餐	
13: 00~14: 00	基礎訓練 ADAS/ADS 輔助駕駛的開發流程及工具使用 軟體使用與分析技術	洪詩涵 (Sarah)
14: 00~14: 10	休息時間	
14: 10~15: 20	基礎訓練 ADAS/ADS 輔助駕駛的開發流程及工具使用 小型電動自走車實務分析	洪詩涵 (Sarah)
15: 20~15: 30	休息時間	
15: 30~17: 00	基礎訓練 問題與討論 Q&A	待定教授
	賦歸	

※學員需自備筆電，系統要求 win10 以上，請自行安裝台科大全校授權版 MATLAB/Simulink

『MATLAB/Simulink 自駕電動車技術』工作坊

主辦單位：國立臺灣科技大學智慧電動車研究中心

協辦單位：國立臺灣科技大學機械系與鈦思科技

日期：114 年 4 月 18 日(五)

地點：國立臺灣科技大學 國際大樓 IB-201 教室

時間	課程內容	主持人/主講人
09: 00~09: 20	報到與認識/致歡迎詞	台科大機械工程系 待定教授
09: 20~10: 20	進階篇 Battery Management System 電池能源管理的開發流程及工具使用 1	溫雅翎 (Shirley)
10: 20~10: 30	休息時間	
10: 30~12: 00	進階篇 Battery Management System 電池能源管理的開發流程及工具使用 2	溫雅翎 (Shirley)
12: 00~13: 00	午餐	
13: 00~14: 00	實體篇 Simulink 模型在硬體上的實現 Speedgoat IO blockset 控制實現	張志銘 (Kary)
14: 00~14: 10	休息時間	
14: 10~15: 20	實體篇 Simulink 模型在硬體上的實現 Speedgoat Hardware In the Loop (HIL) 實務	張志銘 (Kary)
15: 20~15: 30	休息時間	
15: 30~17: 00	實體篇 問題與討論 Q&A	待定教授
	賦歸	

※學員需自備筆電，系統要求 win10 以上，請自行安裝台科大全校授權版 MATLAB/Simulink