

序號	專題題目	組員	指導教授	備註
1	無人機紅線違停機車辨識系統	劉宇澤 賴芃元 陳丕榮	江明理	
2	整合擴展卡爾曼濾波路徑估計與PPO誤差補償之無人機平緩降落控制研究	莊詠瑜	江明理	
3	基於模型預測控制之 ROS2 整合框架設計與實現	溫翔宇	江明理	
4	基於Arduino之雙軸無刷馬達傳統PID平衡控制設計	潘政皓 邱哲暘	吳政郎	
5	飛翼式無人機之姿態控制與抗斷電日誌系統研究	許銘倫 陳威豪	許駿飛	
6	具備自主穩定功能之動力向量風箏研製	周子玄	許駿飛	
7	小型雙輪足平衡機器人之研製	陳柏璋	許駿飛	
8	智慧型二維線性運動平台設計、控制與應用	林昕璋 陳柔吟	鄭智湧	
9	全向輪自走車	李桐豪	鄭智湧	
10	基於電腦視覺之自主檢拾搬運機器人設計與實現	王灝瑄 鄧融謙	鄭智湧	
11	自主平衡控制技術於移動機器人之研究與應用	張詠晴 周子玄	鄭智湧	
12	全向輪自走車製作	王灝翔 陳冠廷	鄭智湧	
13	並聯式機械手臂	張景勛 周昀辰	鄭智湧	
14	投籃機器人	楊有朋	鄭智湧	
15	Plot Clock擴增式筆跡繪圖與計算系統	高敏瑄	鄭智湧	
16	AI神經網路自動跟車與遠端遙控自走車	江庭維 陳佑甯 洪敬硯 粘至陞	林正凱	
17	基於影像辨識之物件控制實作	許芫榛 莊友謙 趙偉佑	林正凱	
18	基於COMSOL電池熱模型之低溫下鋰離子電池加熱系統設計與開發	黃毓軒	鄭于珊	
19	類比 IC 控制之降壓式轉換器研製	王志洋	鄭于珊	
20	類比控制之降壓轉換器模擬與實測	陳宏宇	鄭于珊	