

# 林哲民

[papa830621@gmail.com](mailto:papa830621@gmail.com)

實驗室地址：300 新竹市東區大學路 1001 號，  
工程五館 (EE 623)



## 目標

我的目標在於結合機器人及 3D 虛擬實境的技術，在 3D 模擬實境中模擬機器去做一些事情。舉例來說，有一些機器人的用途在於災難現場或是特殊環境使用，欲測試時很難獲取一個真實環境。固可藉由 3D 模擬實境進行機器測試並汲取資料。此舉好處在於可免除測試上成本使用。

## 學歷

元智大學電機工程學系

09/2012-06/2016

國立羅東高級中學

09/2009-06/2012

## 研究興趣

自動控制，機器人，VR 虛擬實境與人機介面，工廠自動化

## 課程

模糊控制，適應控制，機器人概論，智慧型控制，人機互動概論

## 榮譽與獎勵

元智電機系系學會社團評鑑 優等(本身任職活動長)

05/2015

## 程式語言

C/C++, Matlab, 機器人操作, Gazebo, ROS

## 近期專題研究

### 圖像特徵辨識

主要目的為:利用不同特徵值比對並且從中挑出最理想之圖像排序，進而得到屬於目標圖片之最佳相似圖片排名。

從圖庫中選取目標，進行特徵圖像辨識對比相似度。根據不同的特徵將得到不同的圖像排序。(主要特徵有: histogram, block 等等) 未來在運用上可將其套用於醫學上，當我們需要找到相似之器官進行移植，可藉由特徵比對抓取庫存中之最適合器官並進行手術。如此可免除許多時間且又能找到最適合的目標。