



## 車輛同步定位與地圖構建技術(SLAM)

課程簡介	車輛的同步定位與地圖構建技術 (Simultaneous Localization And Mapping, SLAM)可利用感測器對周遭環境資訊的擷取得到環境特徵，並藉由此特徵與車輛間關係得到定位結果。本課程將深入探討如何利用感測器有效重建和辨識車輛周遭環境，以加強車輛自我定位的效能；並針對 SLAM 原理、感測器原理、演算法概念及方法之發展趨勢應用等，在基於開源環境下的機器人作業系統 (Robot Operating System, ROS) 上與 3D 機器人模擬環境 Gazebo、自駕導航技術中進行實例說明，期能藉此課程促進相關產業之技術交流。
課程對象	1.對車輛同步定位有興趣者 2.大專以上理工相關背景及有興趣者
課程大綱	1. SLAM 原理與車用技術關聯介紹 2. ROS 機器人作業系統介紹與使用 3. Gazebo 機器人模擬環境介紹與使用 4. 自駕導航技術實例及應用說明
講師介紹	<b>國立雲林科技大學 賴俊吉 老師</b> 學歷：國立中正大學電機工程研究所博士 現職：國立雲林科技大學 助理教授 專長：機器人學、感測器融合、自動控制 產學合作：富智康、佳世達、均豪精密、東元電機
上課日期	<b>2019 年 10 月 23 日(三) 09:30~16:30，共 6 小時</b>
主辦單位	財團法人車輛研究測試中心(ARTC)、工研院產業學院台中學習中心
上課地點	工研院產業學院 台中學習中心 (台中市大雅區中科路 6 號 4 樓或 9 樓教室)
課程費用	(1)課程定價-每人 3,500 元 (2)10/16 前報名可享 9 折優惠價 3,150 元 (3)同公司 2 人以上報名可享 8 折優惠價 2,800 元 <u>(以上價格包含講義、午餐及稅)</u>

報名諮詢：itri534543@itri.org.tw (朱小姐)

報名方式：點選課程頁面上方之「線上報名」按鈕進而填寫報名資訊即可。

➤ 傳真報名表 【04-25690361】

工研院 產業學院 台中學習中心 【TEL. 04-25671912】



## 課程名稱：車輛同步定位與地圖構建技術(SLAM) 報名表

公司全銜				統一編號	
發票地址				傳 真	
參加者姓名	部門	職稱	電話	手機	E-mail
			( )		
			( )		
			( )		
聯絡人姓名			( )		

- 信用卡(線上報名):繳費方式選「信用卡」,直到顯示「您已完成報名手續」為止,才確實完成繳費。
- ATM轉帳(線上報名):繳費方式選擇「ATM轉帳」者,系統將給您一組轉帳帳號「銀行代號、轉帳帳號」,但此帳號只提供本課程轉帳使用!!轉帳後,寫上您的「公司全銜、課程名稱、姓名、聯絡電話」與「收據」回傳。
- 銀行匯款:土地銀行 工研院分行,帳號 156-005-00002-5(土銀代碼:005)。戶名「財團法人工業技術研究院」,請填具「報名表」與「收據」回傳朱小姐收。
- 即期支票或郵政匯票:抬頭「財團法人工業技術研究院」,郵寄至:428 台中市大雅區中科路6號4樓朱小姐收。
- 計畫代號扣款:工研院員工報名請填「教育訓練申請單」,經主管同意後回傳。

※提醒您:您所填寫的報名資料將依據個人資料保護法規定,只針對電子報寄送、課後服務範圍之相關目的進行蒐集、處理及利用,不做其他用途;如您不同意,敬請主動通知工研院台中學習中心 [itri534543@itri.org.tw](mailto:itri534543@itri.org.tw) 朱小姐。