

邀請函

近年來隨著各式創新技術發展，對於快速且即時獲取空間姿態變得十分重要，其中導航定位技術為關鍵發展要素之一，如：無人載具、測繪、太空科技等領域。為提升國內感測器與慣性導航關鍵系統軟硬體技術開發，並協助國內發展具自主知識產權之導航專業系統整合產業，國立成功大學與內政部、國家太空中心訂於 113 年 8 月 19 日國立成功大學成功校區資訊大樓 B1 格致廳共同舉辦「2024 國際精準慣導技術與應用工作坊」，本活動特別邀請國際相關領域之專家學者進行專題演講及技術分享，來自 Fiber Optical Solution Ltd. 執行長 Yuri Korkishko、亞德諾半導體技術有限公司應用工程經理 Mark Looney、史丹佛大學博士 Yu-Hsuan Chen 及天寶導航有限公司專業工程師 Alan Wang Ip 等人，探討慣性導航、衛星定位、硬體系統整合、軟體演算法開發等相關議題，誠摯邀請相關產官學研單位蒞臨參加。

2024 國際精準慣導技術與應用工作坊：

◇ 時間：113 年 8 月 19 日(星期一)

◇ 地點：台南市東區大學路 1 號

(國立成功大學-成功校區資訊大樓 B1 格致廳)

◇ 本活動為免費參與，人數為 130 人，額滿為止

報名方式：

◇ 網址：<http://hdmap.geomatics.ncku.edu.tw/events/MINS/signup.html>

◇ QR code：



◇ 報名截止日：113 年 8 月 2 日(星期五)前完成報名，報名成功將寄信通知。

活動聯絡人：

◇ 黃漢哲 專案經理(06-2081962 ext.26)

◇ 宋浣亭 專案經理(06-2081962 ext.22)

◇ 高精地圖研究發展中心信箱：imap@geomatics.ncku.edu.tw

2024 International workshop on INS centric applications

2024 國際精準慣導技術與應用工作坊

附件一

Agenda

8/19(一)	Topic	Lecturer	Chair
08:50 – 09:20	Registration		
09:20 – 09:30	Opening Ceremony		
09:30 – 10:00	How to select right IMUs for space transportation applications	Fiber Optical Solution Ltd. CEO Yuri Korkishko	National Cheng Kung University Prof. Kai-Wei Chiang (江凱偉)
10:00 – 10:30	EGI Empowered Space Exploration	Taiwan Space Agency Dr. Hao-Chi Chang (張浩基)	
10:30 – 11:05	Coffee Break / Commercial Time		
11:05 – 11:35	From component to system level: MEMS-based solutions on INS applications	Analog Devices Inc. Taiwan Sales Leader James Yeh / FAE Albert Chang	National Cheng Kung University Prof. Shau-Shiun Jan (詹紹勳)
11:35 – 12:05	EGI empowered Safe PLAN for Smart Vehicle Applications	National Cheng Kung University Prof. Kai-Wei Chiang (江凱偉)	
12:05 – 13:30	Lunch		
13:30 – 14:00	An overview of GNSS Interference Detection and Localization Research in Stanford GPS Lab	Stanford University Dr. Yu-hsuan Chen(陳育暄)	Taiwan Space Agency Dr. Hao-Chi Chang (張浩基)
14:00 – 14:30	EGI Empowered Seamless Drone Applications	National Cheng Kung University Prof. Shau-Shiun Jan (詹紹勳)	
14:30 – 15:05	Coffee Break / Commercial Time		
15:05 – 15:35	Applanix LiDAR QC Tools: Unveiling the Power of LiDAR SLAM for Point Cloud & Trajectory Adjustment	Trimble Inc. Msc., P. Eng Alan W. Ip	National Cheng Kung University Prof. Kai-Wei Chiang (江凱偉)
15:35 – 16:05	Creation and Verification of High-Definition (HD) Point Cloud Maps for Autonomous Vehicle Navigation	National Cheng Kung University Ph.D. Candidate Surachet Srinara	
16:05 – 16:45	General Discussion		