

車輛網路系統 CAN 之實務與應用

講師	楊介仙 博士	課程目標	1.學習及熟稔 CAN 相關規範 2.應用 CAN Bus 通訊協定及規劃硬體架構 3. CAN 硬體實現	
現職	國立彰化師範大學 車輛科技研究所 副教授	適合對象	1.CAN 系統應用相關產業研發人員 2.對車輛電子或車輛網路系統有興趣者 3.車輛相關系所研究與車輛網路系統有關之學生	
學歷	國立成功大學航空太空研究所博士	課程大綱	第一天(9/20) CAN Bus 之規範簡介 CAN Bus 通訊協定及硬體架構 CAN 之資料通訊協定應用-SRU/LRU 第二天(9/27) CAN 硬體實現-以 8051(MCU)為例 CAN 之應用實例-Dual CAN	
經歷	• 中山科學研究院 電子研究所 簡聘技正 • 中山科學研究院 航空研究所 簡聘技正 • 彰化師範大學 工業教育研究所 副教授(兼任) • 彰化師範大學 電機工程研究所 副教授(兼任) • 勤益技術學院 電子工程學系 副教授(兼任) • 經濟部國貿局(戰略性)高科技貨品輸出入之技術鑑定專家 • 彰化縣政地方產業創新研發推動計畫(審查委員)		上課時間	99/ 09 /20、9/27(一)，9:30~16:30；共 12 小時
			上課地點	車輛研究測試中心 (彰化縣鹿港鎮彰濱工業區鹿工南七路六號)
研究計畫	• 車輛網路系統之嵌入式微處理器實驗教材發展之研究 • CAN 資料匯流排應用於無人飛行載具(UAV)機上網路之可行性研究 • 車輛移動行為偵測誤差與路口防撞警示系統規範之研究 • 雷射尋標器技術研發 • 任務規劃攻擊模式分析研究 • 無人攻擊機任務規劃攻擊模式分析研究 • 獨立動力輪之自主性滑差估測與控制模型	課程費用	5,000 元/人(含講義、餐食等費用)	
		優惠方案	個人報名者於 9/ 13 前完成報名繳費者 9 折優惠，同公司二人報名 9 折優惠，同公司三人報名 8 折優惠。(享有折扣者請於匯款時自動扣除，溢繳者恕不退費)	
專長	車用電子系統、車輛網路與資訊系統、伺服馬達機電整合控制系統車輛動力分析、衛星定位系統空用電子系統、3D 動畫軟體撰寫、強韌性控制理論、解耦控制、飛行控制器設計、雷射雷達遙測系統、硬體迴路(HIL)系統、動態與模擬系統分析、多變數系統。	繳款資訊	1.匯款/ATM 轉帳： 銀行：台灣銀行鹿港分行(004) 戶名：【財團法人車輛研究測試中心】 帳號：14300403032-5 2.支票/郵政匯票： 抬頭【財團法人車輛研究測試中心】，掛號寄至:彰化縣鹿港鎮彰濱工業區鹿工南七路六號車輛研究測試中心 知識推廣課收	
注意事項	◎請先網路線上報名(http://www.artc.org.tw)或傳真報名至 04-7811456。開課前三天 e-mail【上課通知單】 ◎全程參與本課程，課後將培訓證書電子檔 mail 至貴公司人事或學員信箱。 ◎尊重講師之智慧財產權,恕無法提供課程講義電子檔。			

報名表

「車輛網路系統 CAN 之實務與應用」報名表

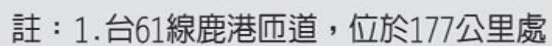
課程聯絡窗口

姓 名	聯絡電話	E-mail	傳真	
報名學員				
姓 名	部門	職 稱	E-mail	素食
				☐
				☐
				☐
公司名稱	發票抬頭		☐ 同公司名稱	
統一編號	發票型式		☐ 二聯式 ☐ 三聯式	

※轉匯款項後，請傳真轉帳證明並附註「課程名稱、上課日期、學員姓名、發票抬頭」傳真：04-7811456 並來電通知承辦人：04-7811222*2330(何小姐)/*5213(郭小姐) 退費方式：開課前三天取消者，可全額退費；三天內取消者則酌收學費之 20%手續費；前

✓ 彰化客運：<http://www.changhuabus.com.tw> 抵鹿港後，可搭乘計程車，費用250元/趟起，車行聯絡電話(04)776-6631。

經度：東經 120° 23' 7.6"
(X: 120.385444)
緯度：北緯 24° 3' 37.3"
(Y: 24.060361)



3.彰濱工業區管制哨 $\xleftrightarrow{3.5\text{km}}$ 自來水塔 $\xleftrightarrow{1.5\text{km}}$ 車輛中心大門