

李峰吉 個人履歷表

***現職：**工業技術研究院 機械與機電系統研究所 機電控制整合部經理 資深研究員兼部門經理

***學歷：**

國別	學校名稱	系所	學位	起迄年月(西元)
中華民國	國立台北科技大學	機械自動化科技研究所	碩士	2004/07 ~ 2006/07
中華民國	國立台灣科技大學	機械工程(二技)	學士	2002/07 ~ 2004/07

***主要經歷：**

服務機關	服務部門	職稱	起迄年月(西元)
工業技術研究院	機械與機電系統研究所 機電控制整合部	經理	2020/01 ~ 至今
工業技術研究院	機械與機電系統研究所 機電控制整合部	研究員	2008/02 ~ 2020/01

***專長：**

- Motion Control Command Planning
- Servo Control Loop Algorithm Develop

獲獎事蹟：

日期	獎項	頒獎單位
2020/07/03	產業化貢獻獎	工研院
2019/03/19	曼陀獎	工研院機械所
2012/03/06	曼陀獎	工研院機械所
2010/04/29	品質管理優良案例獎	工研院機械所
2008/07/05	成果貢獻獎	工研院

著作論文：

Journal PAPERS:

- [1] Jason Chen, Feng chi Lee, Li-Yeh Chen, Chin Sheng Chen, " High Speed Blending Motion Trajectory Planning using a predefined Absolute Accuracy" ,2019, IN229 International Journal of Advanced Manufacturing Technology, England
- [2] Jason Chen, Feng chi Lee, Ying-Shieh Kung, Chin Sheng Chen, " FPGA-realization of the kinematics IP for SCARA robot ", 2018, MI001 Microsystem Technologies, Germany
- [3] Ying-Shieh Kung, Ming-Kuang Wu, Hai Linh Bui Thi, Tz-Han Jung, Feng chi Lee, "FPGA-based hardware implementation of arctangent and arccosine functions for the inverse kinematics of robot manipulator,2014, EN006 Engineering Computations
- [4] Ying-Shieh Kung, Ming-Kuang Wu, Hai Linh Bui Thi, Tz-Han Jung, Feng chi Lee, "FPGA-Realization of Inverse Kinematics Control IP for Articulated and SCARA Robot" , 2014, DE001 Design and Computation of Modern Engineering Materials
- [5]Po-Huan Chou, Faa-Jeng Lin, Chin-Sheng Chen, Feng-Chi Lee , " Three-Degree-of-Freedom

李峰吉 個人履歷表

Dynamic Model Based IT2RFNN Control for Gantry Position Stage” , 2013, AP029 Applied Mechanics and Materials

Conference PAPERS

- [1]Chin-Sheng Chen, Ming-Shium Hsieh, Feng-Chi Lee, Yu-Hsin Lin,“ Intelligent control for lower limb rehabilitation system” , 2018, 14th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications (MESA)
- [2]Wen-Chuan Chen, Chin-Sheng Chen, Feng-Chi Lee, Ying-Shieh Kung, “ Digital Hardware Implementation of the Forward/Inverse Kinematics for a SCARA Robot Manipulator” , 2018, International Conference on Applied System Innovation
- [3]Rudy Ying-Yin HUANG, Feng-Chi LEE, Jun-Cheng HUANG, Chih-Ning CHANG, Wen-Chuan CHEN, “ Immersive virtual environment for industrial robotics manipulation training” , 2018, Grundlage für Management & Kompetenzentwicklung
- [4]Ying-Shieh Kung, Ming-Kuang Wu, Tz-Han Jung, Feng-Chi Lee, Wen-Chuan Chen,“ Hardware Implementation of arctangent and arccosine Function for the Inverse Kinematics in Robot Arm” ,2012 , International Automatic Control Conference

專利：

具機構耦合之龍門式運動平台控制裝置	美國,中華民國,中國大陸 (2012/09/17)
數位伺服控制即時取樣裝置	美國,中華民國,中國大陸 (2012/08/22)
速度迴路控制器之操作方法	中華民國 (2011/06/01)