

製造業 VS 人工智慧 台美產業交流會

近年來智慧化浪潮襲全球製造業，人工智慧被快速導入至生產系統中，尤其是機器視覺與機器手臂大量應用於製造智慧化。然而隨著人工智慧的快速發展，除了關注如何運用人工智慧解決產業問題外，AI 的專利問題也逐漸受到重視。

本次會員聯誼會特與經濟部台美產業合作推動辦公室合作，邀請美國資深律師前來分享人工智慧於專利之發展與趨勢，並邀請工研院資深分析師以自動光學檢測為主題，分析 AOI 的現況與 AI 化的未來發展，以及美國維曙智能科技(Vizuro LLC)資深科學工程師分享 AI 在邁向工業 4.0 的應用與挑戰，期能協助會員業者推動 AI 應用，並與專家進行討論及交流，攜手邁向智慧製造，活動內容精彩豐富，歡迎會員踴躍參加。

主辦：社團法人台灣智慧自動化與機器人協會

協辦：經濟部台美產業合作推動辦公室

時間：2019 年 12 月 6 日(五) 13:30-16:30

地點：勞工聯合服務中心 臺中市南屯區精科路 26 號 B 棟 4 樓中型會議室

報名連結：<https://forms.gle/tzzqEgk5V7qbhLrUA>

議程表

時間	內容	主持人/講者
13:00-13:30	報到	
13:30-13:40	引言	台灣智慧自動化與機器人協會 經濟部台美產業合作推動辦公室
13:40-14:20	AOI 的現況與 AI 化的發展	工研院產科國際所 黃仲宏 分析師
14:20-15:00	AI 在邁向工業 4.0 的應用與挑戰	Vizuro LLC 何紹威 資料科學工程師
15:00-15:20	茶敘交流	
15:20-16:00	AI 與工業 4.0 發展趨勢以及全球貿易戰 下台灣的新契機	Cozen O'Connor 盧武德 生醫工程博士/律師
16:00-16:30	專題討論與問答	
16:30~	賦歸	

製造業 VS 人工智慧 台美產業交流會 報名表

公司名稱		部門	
姓名	職稱	電話	E-mail
姓名	職稱	電話	E-mail

※敬請於 12/4(三)前回覆至活動聯絡人：何采諭小姐 04-23581866#13 · Aurora@tairoa.org.tw

主辦單位保留最終審核與異動的權利

主講人及講題簡介



黃仲宏 分析師

Johnny Huang

工研院產科國際所

現任工研院產業科技國際策略發展所機械與製造系統研究部資深產業研究員暨分析師。擁有多年研究經驗，專注領域於智慧機器人和自動化產業相關研究，核心涵蓋工業型機器人、服務型機器人、智慧製造、機械產品零組件、生產線自動化等議題。

講題簡介：AOI 的現況與 AI 化的發展

自動光學檢測是以非接觸的方式，運用機器視覺技術擷取影像進行分析，進而判斷半成品是否存在瑕疵，為業界廣泛應用的檢測手法。在極高良率的要求下，AOI 設備容易因敏感而出現過篩現象，所以在 AOI 的參數上設定非常嚴格。為降低不必要的人力消耗並加快產線檢測速度，目前正嘗試導入 AI 辨識模組，利用視覺辨識技術輔助 AOI 檢測的後續優化，以提高檢測設備的辨識正確率。預估導入 AI 視覺辨識後，將可有效降低過篩機率至 25%。因此產業在需要更智慧化的檢測系統條件下，開始應用 AI 技術來輔助 AOI 設備進行後續篩檢的優化。



何紹威 資料科學工程師

Wilson Ho

維曙智能科技(Vizuro LLC)

任職維曙智能科技(Vizuro LLC)資料科學工程師。致力於製造業瑕疵檢測機器學習模型建立和落地計畫，擁有多年伺服器製造之硬體檢測、資料分析、軟體開發經驗，以及影像辨識、自然語言處理(NLP)機器學習經驗。

講題簡介：AI 在邁向工業 4.0 的應用與挑戰

在一個高度資訊化的生產線中，廠內的生產機台、檢測機台都源源不絕地產生製程資料，並且透過 MES(Manufacturing Execution System)將資料蒐集起來，透過定義好的規則做出即時的統計以及警示，然而這種製程監控方法仍有高度侷限性，最後仍需仰賴大量人工的缺陷檢測當作良率控管手段，形成自動化升級的瓶頸以及良率障礙。AI 缺陷檢測系統補上了智慧工廠的最後一塊拼圖，從半導體製造廠以及金屬加工廠中的範例中，了解導入 AI 的實際挑戰、準備工作、預期成效以及專案與預算規劃。



盧武德 生醫工程博士/律師

Ude Lu

Cozen O' Connor

美國聯合法律事務所 Cozen O' Connor 專利律師，專精專利法規應用於藥物、生物科技及消費性電子產品領域；美國南加州大學醫學工程博士及明尼蘇達大學法學博士。

講題簡介：AI 與工業 4.0 發展趨勢以及全球貿易戰下台灣的新契機

介紹工業 4.0 相關的國際專利趨勢。以及工業 4.0 在近年全球貿易戰，尤其中美兩國關稅壁壘高築的大環境之下所提供的新契機。