

李玟諭

WenYuh-LEE



+886 0965575232

ashley900121@gmail.com

Skills

- 系統與程式開發
 - ROS1、ROSBridge、ROS#
 - Unity (C#)、3D/VR 操作介面設計
 - Python
 - TAK/ATAK、CoT XML 訊息整合
 - 即時通訊：UDP、RTSP、WebSocket
 - Linux、Docker
- AI-Assisted Software Development
 - 善用 AI 工具輔助程式碼撰寫、系統架構規劃與除錯、進程式碼重構、效能優化與跨語言轉換 (Python/C#)
 - 能將需求描述快速轉換為可執行之程式模組與原型，作為研究與工程開發流程中的輔助工具，加速問題定位與整合測試
- 專案與協作能力
 - 系統架構規劃與模組化設計
 - 自動化跨平台系統整合
 - 跨單位/跨公司工程師協作
 - 即時系統測試、除錯與整合
 - 使用者操作流程與介面優化

About Me

我在研究所的研究主題聚焦於海事無人載具系統與多鏈路通訊。面對結構複雜、跨平台的系統架構，逐步培養將抽象需求轉化為具體模組與操作流程的能力，並樂於在反覆測試與修正中找出穩定且可維護的解決方案。

在多種專案經驗中，經常擔任系統整合與專案交接的角色，負責整理技術文件、說明系統邏輯，並與不同單位及外部合作工程師協調實作細節。

相較於單獨面對電腦開發，更重視人際互動與團隊溝通，認為良好的理解與協作能有效降低整體系統複雜度並提升專案品質。我善於傾聽，也習慣站在使用者與合作夥伴的角度思考需求，在技術可行性與實務操作之間取得平衡。

Education

- 電機工程學系 學士
國立高雄師範大學 2019 - 2023
 - 主修內容：
 - 光電與通訊系統、類比、數位訊號處理
- 電機與控制工程研究所 碩士
國立陽明交通大學 2023 - 2025
 - 研究主題：
 - 結合 2D 戰術圖像與 3D/VR 視覺化之海事作戰圖像系統
 - 指導教授：王學誠 教授
 - 研究重點：
 - ROS 系統架構、TAK 整合、即時通訊、多鏈路網路效能分析

Experience

- NYCU ARG 實驗室 2023 - 2025
系統整合開發
 - 規劃並實作海事無人載具 (USV) 之作戰圖像系統，整合 ROS、TAK 與 Unity 平台
 - 設計 UDP 與 RTSP 即時資料傳輸流程，傳送導航、感測、影像與任務相關資訊
 - 建立 ROS 與 TAK 之間的 CoT 訊息轉換與同步機制，確保跨平台資料一致性
 - 開發 Unity 3D 與 VR 視覺化介面，支援遠端任務監控與操作展示
 - 結合 AI-Assisted Software Development 輔助程式設計、除錯與重構，加速跨平台整合與問題排除
 - 執行多鏈路通訊測試 (4G/5G、UHF、低軌衛星)，分析延遲、頻寬與穩定度表現
- 專案交接與跨單位合作經驗
 - 負責系統模組之技術說明、操作流程整理與文件撰寫，進行專案交接與知識傳承
 - 與外部合作公司及其他研究單位工程師共同討論通訊格式、資料欄位與系統串接方式
 - 在 ROS、TAK 與 Unity 跨平台整合過程中，擔任技術溝通與問題協調角色
 - 配合實測與展示需求，即時調整系統設定與資料輸出，確保整體系統可用性與穩定性