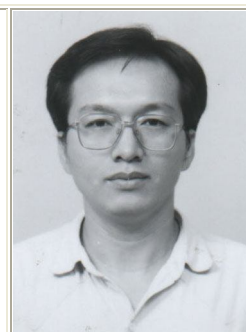


姓名：陳振山

職稱：講師

所屬組別：固力控制組

E-MAIL：cschen@tsint.edu.tw



學歷：

畢／肄業學校	國別	主修學門系所	學位	起訖年月
中央大學	台灣	機械研究所博士班		1994.08~2004.06
中央大學	台灣	機械研究所	碩士	1988.08~1990.06
中原大學	台灣	機械工程學系	學士	1982.08~1986.06

經歷：

服務機關公司名稱及職務	起訖年月	備註
中華映管專任助理研究員	79.07~79.08	

專長：

電腦輔助設計，電腦輔助製造，數控工具機及實習，自動控制

目前任教科目：

氣液壓學，數控工具機，控制系統設計與模擬

學術研究	A. 期刊論文 B. 研討會論文 C. 專書 D. 技術報告及其他 E. 參與之研討會 F. 指導之學生專題 G. 技術證照及獎狀
------	---

A. 期刊論文

1. C. S. Chen and C. C. Mai, "The Application of Orthogonal Neural Controller in a Ball Beam System", Journal of National Taipei University of Technology, 39-2, 2006.(accept)
2. Ching-Shiow Tseng, Chiao-Chi Huang and Chen-San Chen "Development of an Image-guided Robotic System for Surgical Positioning and Drilling", Robotica, 2006 (conditionally accepted).
3. C. S. Chen and C. S. Tseng "Performance Comparison Between the Training Method and Numerical Method of the Orthogonal Neural Network in Function Approximation", International Journal of Intelligent Systems, Vol. 19, Issue 12, pp. 1257-1275, 2004.
4. C. F. Sher, C. S. Tseng and C. S. Chen "Properties and Performance of Orthogonal Neural Network in Function Approximation", International Journal of Intelligent Systems, Vol. 16, Issue 12. pp. 1377-1392. Dec. 2001.
5. C. S. Chen, " Automatic Spraying At A Planar Intersection", Journal of Technology, Vol. 14, No. 2, pp. 191-196, 1999.
6. S. S. Wu and C. C. Tseng, C. S. Chen, " Gait Pattern Analysis Of A Quadrupedal Jointed Walking Robot", Journal of Technology, Vol. 13, No. 1, pp. 49-57, 1998.
7. S. S. Lee and C. C. Tseng, C. S. Chen, " The Calibration Of Robot Position Accuracy", Journal of Technology, Vol. 12, No. 3, pp. 383-392, 1997.
8. 陳振山, " 正交神經網路的訓練法及數值法於函數擬合的性能比較", 光武學報, pp. 417-430, 2003。
9. 陳振山, " 二維旋轉平臺機構的建立", 光武學報, pp. 177-192, 2001。
10. 陳振山, " 六軸工業用機械手臂的動態教學模擬軟體設計", 光武學報, pp. 295-307, 1993。
11. 陳振山, " 利用影像處理作二維圖形的分析與辨識", 光武學報, pp. 152-161, 1992。
12. 陳振山, " 機械手臂對移動物體的辨識與抓取", 光武學報, pp. 57-66, 1991。

B. 研討會論文

1. C. S. Chen and C. S. Tseng, "Comparison Performance Between Orthogonal Polynomial Functions and NURBS Algorithm to Rebuild Free-Form Surfaces", Proceeding of the 21th National Conference on Mechanical Engineering, the Chinese Society of Mechanical Engineers, Vol. II, pp. 4251-4256, 2004.
2. 陳振山, " 應用正交神經網路於控制系統之研究", 第十四屆全國技術與職業教育研討會, pp. 7-14, May, 1999。
3. C. S. Chen and C. S. Tseng, " Performance Comparison Between Orthogonal

Polynomial And Back-propagation Neural Network in Function Approximation", Joint conference of The Fifth International Conference on Automation Technology (Automation'98), July, 1998.

4. 余介凡，曾清秀，陳振山，"正交神經網路之建構"，第十屆全國自動化科技研討會，pp. 543-549，October，1997。
5. 陳振山，"利用影像處理做二維圖形的分析與辨識"，第十屆全國技術與職業教育研討會，pp. 173-181，March，1995。
6. 陳振山，溫家俊，曾清秀，"電腦輔助自動化噴漆於相交平面的規劃分析"，第六屆全國自動化科技研討會，pp. 508-515，July，1993。
7. 溫家俊，曾清秀，陳振山，"彈性製造單元之整合與規劃"，第六屆全國自動化科技研討會，pp. 361-368，July，1993。
8. 陳振山，溫家俊，曾清秀，"CCD攝影機與機械手臂結合抓取移動物體之研究"，81全國技術與教學研討會，pp. 41-49，July，1992。
9. 溫家俊，陳振山，徐增旺，"閉環機械手臂的機構運動參數校對理論研究"，中國機械工程學會第8屆全國學術研討會，pp. 1399-1405，November，1991。

C. 專書

1. 陳振山等著，"機動學"，新科技書局。
2. 陳振山等著，"機動學"，高立圖書有限公司。
3. 陳振山等著，"機構學"，高立圖書有限公司。
4. 陳振山等著，"材料力學"，文京圖書有限公司

D. 技術報告

E. 參加學術活動情形

編號	研討會名稱	主辦單位	期間 年 月 日 ~ 年 月 日	學校補助情形
1	83 年大專院校導師輔導知能第十梯次研習	教育部訓育委員會	83.03.17~83.03.19	無
2	83 年工業控制器自動會實驗教學課程研習班	教育部技術及職業教育司	83.08.22~83.08.25	無
3	87 年玉山國家公園管理處自然生態保育研習	教育部技術及職業教育司	87.0805~87.0807	無
4	88 學年度技專院校教師 3D 實體模型設計實務研習班	教育部技術及職業教育司	89.07.19~89.01.21	無
5	寶石鑑定	經濟部礦物局	89.08.14~89.08.18	無
6	基礎 Pro/ENGINEER Wildfire 3.0 種子教師培訓班	教育部	95.08.01~95.08.02	無
7	進階 Pro/ENGINEER Wildfire 3.0 種子教師培訓班	教育部	95.08.23~95.08.24	無
8	95 技專校院教師微機電系統技術基礎實作研習班	教育部顧問室奈微米機電教學資源中心	95.08.24~95.08.25	無

F. 老師指導之學生專題

編號	專題題目	學年度	學生姓名	備註
1	可旋轉式健身車	91	孫正維等 4 人	
2	滑雪機機構	91	林詠奇等 3 人	
3	針頭處理機	90	黃鍾德等 5 人	
4	WINDOW 下的馬達控制	89	李世維等 3 人	

G. 老師之技術證照及獎狀

編號	名稱	證照編號	生效日期	核發單位