

教師簡介 Profile

姓名 Name	鐘文遠 Wen-Yeuan Chung	
職稱 Title	專任教授 Professor	
教研室 Office	大義館 624-11 室	
電話 Phone	02-28610511 ext 33326	
傳真 Fax	02-28615241	
電子郵件 E-mail	wchung@faculty.pccu.edu.tw	
個人網頁 Homepage	建置中	
主要學歷 Educations	美國俄亥俄州立大學機械工程學系博士 國立台灣大學機械工程學系碩士 國立台灣大學機械工程學系學士	
學界經歷 Experiences of academy	美國俄亥俄州立大學機械工程學系教學助理 美國俄亥俄州立大學機械工程學系研究助理	
研究領域 Research interests	機構學 (Mechanism theory) 機器人學 (Robotics)	
教學課程 Teaching courses	電輔工程圖學 (Computer aided engineering graphics)	
	機動學 (Kinematics)	
	電腦輔助設計 (Computer aided design)	
	機構設計 (Mechanism design)	

研究計畫 (Research projects)

國科會/科技部 專題研究計畫案

9	108-2221-E-034-013-計畫主持人	空間機構 CS-3SS 的合成設計
8	107-2221-E-034-006-計畫主持人	過指定之空間機構的合成與探討
7	106-2221-E-034-013-計畫主持人	判別空間機構之分支缺陷的策略研發
6	105-2221-E-034-007-計畫主持人	可多相導引物體之空間機構的合成與探討
5	104-2221-E-034-019-計畫主持人	多相低自由度空間機構之合成與探討
4	103-2218-E-010-001-計畫共同主持人	具動態支撐之智慧型助行器的產品化(2/3)
3	102-2218-E-010-002-計畫共同主持人	具動態支撐之智慧型助行器的產品化(1/3)
2	101-2221-E-034-003-計畫主持人	雙驅動器機構的合成與探討
1	100-2221-E-034-008-計畫主持人	三維複合式平台的設計與探討

國科會/科技部 大專生專題計畫案

1 101 年度大專生參與國科會專題研究計畫 · NSC 101-2815-C-034-005-E · 中國文化大學 · 急回機構之合成與程式設計 · 專題學生：賴俊維 · 指導教授：鐘文遠

研究著作 (Publications)

一、期刊論文

1. Wen-Yeuan Chung (2015, Sep). Synthesis and analysis of spatial CS-3SS mechanism for body guidance. Journal of Mechanical Engineering Science. ASME, 第 7 卷第 4 期.. (SCI). 本人為第一作者、通訊作者.
2. Wen-Yeuan Chung (2015, Nov). Synthesis of spatial mechanism UR-2SS for path generation. ASME, Journal of Mechanisms and Robotics., Vol.229 No.13 pp.2455-2466. (SCI). 本人為第一作者、通訊作者.
3. Wen-Yeuan Chung (2015, Sep). Synthesis of seven-bar linkage with two DOF for body guidance. Applied Mechanics and Materials, Vols. 789-790. 本人為第一作者、通訊作者.
4. Chi H. Mak, Tyler Matossian, Wen-Yeuan Chung (2014, Apr). Conformational Entropy of the RNA Phosphate Backbone and Its Contribution to the Folding Free Energy. Biophysical Journal, 106(7), 1497-1507. (SCI).
5. Wen-Yeuan Chung (2014, Feb). Synthesis of Planar Four-bar for Generating Path with Prescribed Arc. Applied Mechanics and Materials, Vols. 541-542 (2014) pp 808-812. (EI). 本人為第一作者、通訊作者.
6. Chung-huang Yu, Wen-Yeuan Chung (2013). Synthesis of Parallel Manipulator with Single DOF. Applied Mechanics and Materials, Vol. 330 pp 639-643. (EI). NSC 97-2221-E-034-009. 本人為通訊作者.
7. Wen-Yeuan Chung (2012, May). Analysis of Landmark-based Vision Systems using Analogous Spatial Mechanisms. Journal of Chung Cheng Institute of Technology, VOL. 41, NO. 1, pp 69-80. (EI). 本人為第一作者、通訊作者.
8. Wen-Yeuan Chung (2012, Jan). Construction and application of 3D and 2D type maps for linkages. Advanced Materials Research, Vols. 433-440 pp 2377-2386. (EI). 本人為第一作者、通訊作者.
9. C. H. Mak*, Wen-Yeuan Chung, and Nikolay D. Markovskiy (2011, Apr). RNA Conformational Sampling: II. Arbitrary Length Multinucleotide Loop Closure. Journal of Chemical Theory and Computation, 1198-1207. (SCI).

二、國內期刊論文

1. Wen-Yeuan Chung (2012, May). Analysis of Landmark-based Vision Systems using Analogous Spatial Mechanisms. Journal of Chung Cheng Institute of Technology, VOL. 41, NO. 1, pp 69-80. (EI). 本人為第一作者、通訊作者.
2. 鐘文遠 (2010 年 06 月)。以單自由度複合式平台執行三維路徑演生。華岡工程學報 · 51-57。國科會：97-2221-E-034-009。本人為第一作者、通訊作者。

三、研討會論文

1. Wen-Yeuan Chung (2019, Jul). Synthesis of Spatial mechanism CS-3SS for Multi-Phase Body Guidance. 15th IFToMM World Congress. 本人為第一作者、通訊作者.
2. Chung Wen-Yeuan (2018, Feb). Synthesis of Spatial mechanism UR-2SS for Multi-Phase Path Generation. Asian Conference on Engineering and Natural Sciences. 本人為第一作者、通訊作者.

3. Wen-Yeuan Chung (2016, Oct). Synthesis of Two Four-bar in Series for Body Guidance. 2016 3rd International Conference on Mechatronics, Automation and Manufacturing ICMAM. 本人為第一作者、通訊作者
4. Wen-Yeuan Chung (2014, Nov). Synthesis of seven-bar linkage with two DOF for body guidance. 2015 6th International Conference on Mechanical, Industrial, and Manufacturing Technologies (MIMT 2015). 本人為第一作者、通訊作者。
5. Wen-Yeuan Chung (2014, Mar). Synthesis of Planar Four-bar for Generating Path with Prescribed Arc. 2014 5th International Conference on Mechanical, Industrial, and Manufacturing Technologies (MIMT 2014). NSC 101-2221-E-034-003. 本人為第一作者、通訊作者。
6. Wen-Yeuan Chung (2011, Nov). Construction and Application of 3D and 2D Type Maps for Linkages. 2011 2nd International Conference on Mechanical, Industrial, and Manufacturing Technologies (MIMT 2011), Singapore. 本人為第一作者、通訊作者。
7. Wen-Yeuan Chung (2011, Jun). Hybrid Platform Driven by Low DOF Mechanisms. 13th World Congress in Mechanism and Machine Science, Guanajuato, Mexico. NSC 98-2221-E-034-006. 本人為第一作者、通訊作者。
8. 鐘文遠、王信元、蔣明峯、徐玢家 (2021年5月) 。仿生機器馬六連桿組的合成設計。第19屆精密機械與製造科技研討會。
9. 鐘文遠 (2020年11月) 。合成空間機構以演生過指定路徑。第23屆全國機構與機器設計學術研討會。
10. 朱馨儀、陳奕鳴、蔡彞駿、鐘文遠 (2019年05月) 。多功能躺椅精密機械。第 17 屆與製造科技研討會。
11. 鐘文遠 (2017年12月) 。用於雙相物體導引的空間機構CS-3SS設計。中國機械工程學會第三十四屆全國學術研討會。本人為第一作者、通訊作者。
12. 申群倫、吳淑玲、黃翊菱、鍾清枝、鐘文遠、張達元 (2015年12月) 。八足步行 機器人之運動機構設計與實踐。中國機械工程學會第32屆全國學術研討會。
13. 鐘文遠 (2015年10月) 。演生雙相路徑的三維機構合成。第十八屆中華民國 全國機構與機器設計
14. 蔡睿陞、陳彥辰、鐘文遠 (2013年12月) 。爬樓梯機器人。中國機械工程學會第30屆全國學術研討會。
15. 賴俊維、鐘文遠 (2012年12月) 。急回機構之合成與程式設計。中國機械工程學會第二十九屆全國學術研討會，高雄市國立中山大學。
16. 鐘文遠 (2012年12月) 。空間RSSR-2SS連桿結構之合成設計。中國機械工程學會第二十九屆全國學術研討會，高雄市 國立中山大學。本人為第一作者、通訊作者。
17. 鐘文遠 (2011年11月) 。以平面機構驅動的三維運動平台。第十四屆全國機構與機器設計學術研討會。本人為第一作者、通訊作者。
18. 鐘文遠 (2010年11月) 。以單自由度複合式平台執行三維物體導引。第十三屆全國機構與機器設計學術研討會。本人為第一作者、通訊作者。