

認識自我，探索未來

打造不被 AI 取代的 π 型競爭力

資訊工程學系 謝O祐
2026/06/02

報告大綱

01 困境與破局：單一技術的焦慮

02 自我盤點：特質與能量地圖

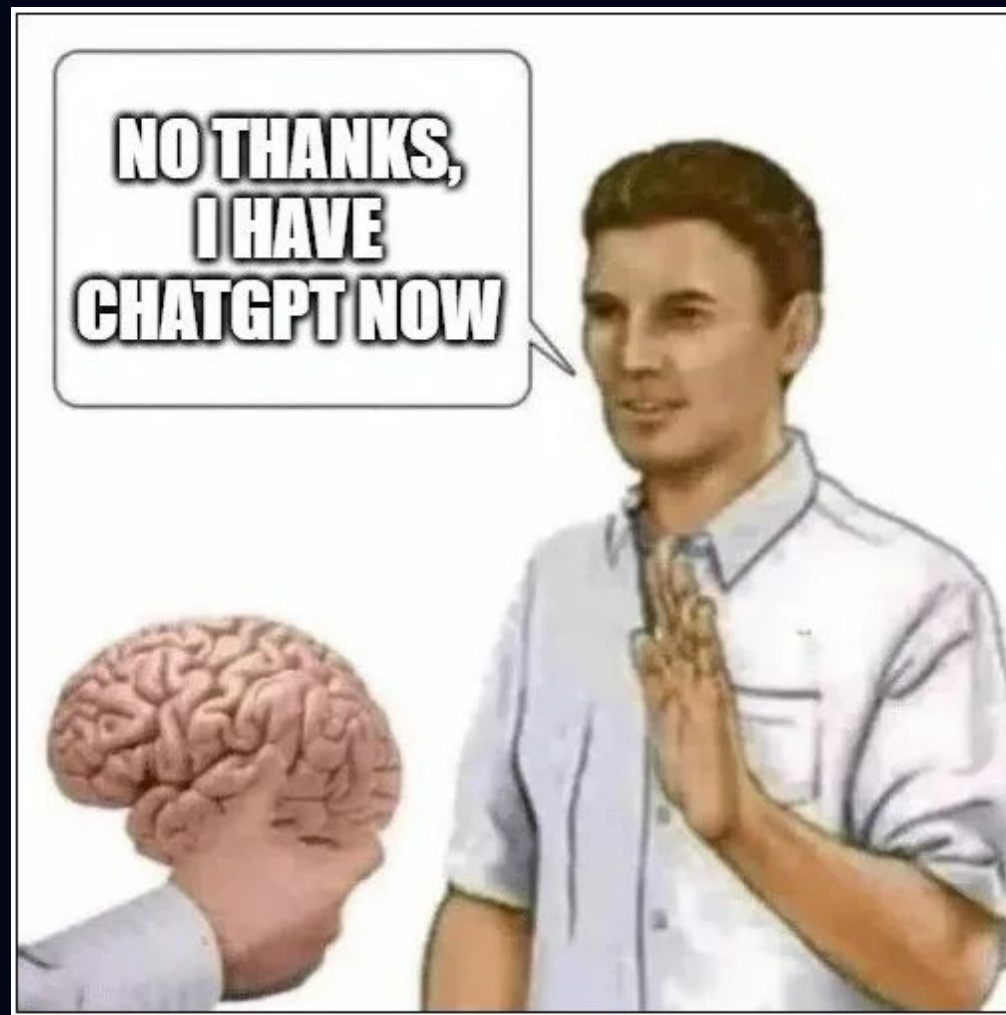
03 跨出舒適圈：補齊思考盲區

04 專案實力：GitHub 社交貨幣

05 行動藍圖：暑期三個月規劃

困境與破局：拒絕單一

- 🔄 核心目標：
成為跨域整合的智慧系統工程師
- ⚠️ 當前困境：
AI 時代下，單純「寫 Code」極易被取代
- ⚡ 破局之道：
拒絕 SOP 慣性，從單一專業邁向多元能力的
「六邊形戰士」



職業興趣：六型人格盤點

理工本命，跨域潛能



C, I, R 滿分：

天生具備核心理工與系統化邏輯思維



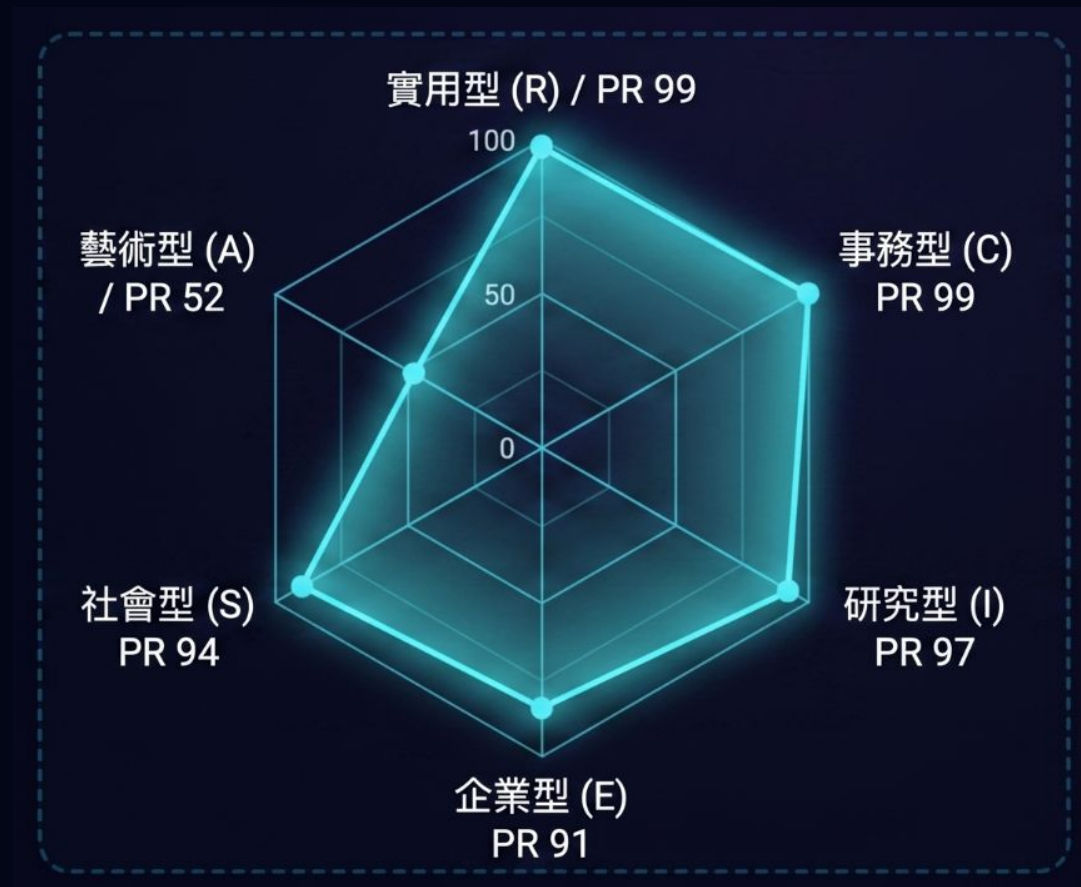
S, E 突出：

醫研社與社聯會經驗，印證對團隊領導與溝通的熱忱



洞察：

不只會與機器對話，更具備與人溝通的能力



能量地圖：尋找核心驅動力



Big Yes / 高能量

解決抽象問題、享受從無到有的創造感

- ✓ 機器學習模型開發
- ✓ 組裝六足機器人



Big No / 低能量

機械式的重複勞動、無成就感的糾錯

- ✗ 單調的硬體 SOP 測試
- ✗ 無止盡的底層 Debug

補齊盲區：擁抱 A 型特質



質感體驗

走入美術館看展、參與演唱會，
培養對美學與使用者體驗的敏
銳度。



設計參與

跳脫標準答案。參與老人醫院
Logo 投稿，鍛鍊視覺傳達與人
文關懷能力。



榕安 RONG-AN
— 分院 —

國立成功大學醫學院附設醫院

累積專業的社交貨幣

建立個人專業品牌

- 過去經營破千粉的社團 FB/IG
- 開始經營 GitHub 專案
 1. 六足機器人
 2. 量子機器學習
 3. 跨平台開發環境



台中一中醫學研習社

2,375 按讚數 · 2,375 位追蹤者

秉持著對醫學生命的尊重，憧憬著對療傷癒憂的道標。

📖 教育

📱 專業主控板

✎ 編輯

 **Hexapod-ROS2-Controller** PublicPinWatch 0

main 1 Branch 0 Tags

Go to file

Add file

Code

RogerH0711 Update team member details in README ✓7bee646 · last month 13 Commits

srcInitial commit: Add ROS 2 gait controller and system architec...last month

README.mdUpdate team member details in READMElast month

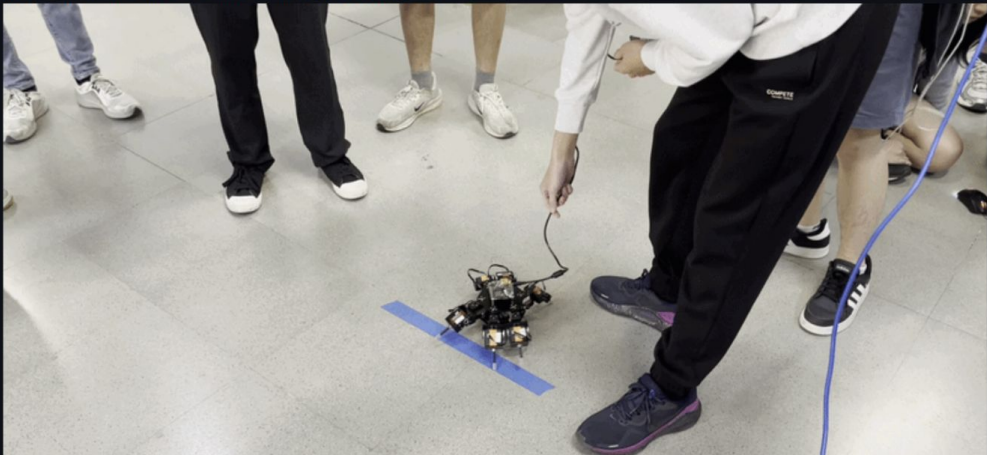
README

 **Hexapod-ROS2-Controller: 12-DOF 機器人軟硬體整合控制系統**

ROS 2HumblePython3.8+PlatformESP32Award1st Place in ICTDE

本專案為國立成功大學114-1「數位電路導論」課程期末專題第一名作品。透過整合 ROS 2 框架與 ESP32 微控制器，實現 12 自由度（12-DOF）六足機器人的低延遲步態控制與即時運動學解算，展現軟硬體協同設計（Hardware-Software Co-design）之系統架構能力。

 **System Demonstration (動態展示)**

點擊 GIF 即可跳轉至 YouTube 觀看完整展示影片：

行動藍圖：大二篩選期的起點

7月 - 累積

完成 12 天補充兵役

深化 GitHub 專案

9月 - 實踐

維持系排前10%

接任甜點社副社長

8月 - 跨界

參與電資院社科院

日本/大馬海外交流計畫



突破框架，持續探索

"Stay Hungry, Stay Foolish."