發表/演講/交流之題目(標楷體，Times New Roman，16點字，置中對齊)

王大同1、李小明2、林小美3\* (標楷體，Times New Roman，10點字，置中對齊)

1中原大學，機械工程學系，桃園，台灣，email： [abc@ntu.edu.tw](mailto:abc@ntu.edu.tw)

2國立中央大學，機械工程學系，桃園，台灣，email：[abc@ntu.edu.tw](mailto:abc@ntu.edu.tw)

3國立台南大學，機械工程學系，台南，台灣，email：[abc@ntu.edu.tw](mailto:abc@ntu.edu.tw)

\*通訊作者email：[abc@ntu.edu.tw](mailto:abc@ntu.edu.tw)

國科會計畫名稱：xxxx(若無國科會計畫補助，請刪除)

國科會計畫編號：NSTC xxx-x-xxx-xx (若無國科會計畫補助，請刪除)

**摘要：**採用標楷體10點字，摘要至少150字以上，應說明研究動機、研究方法、主要成果，以及關鍵結論。研究動機要在相關領域的背景之下點出欲解決的問題並強調出研究的目的。研究方法簡要介紹研究所採用方法。關鍵結果總結研究的主要發現。結論總結最重要的結果及其貢獻，並列出了任何保留或限制條件。若為學術發表者，文章篇幅以2頁為限；**若為邀請演講或產業交流者，文章篇幅與格式不限，不過仍須提供演講或交流的題目，以及演講或交流的重點內容**。

**關鍵字：**關鍵字1，關鍵字2，關鍵字3 (請列出3至10個與文章相關的關鍵字)

# 前言 (標題1，標楷體，Times New Roman，粗體 10點字)

內文採用標楷體，Times New Roman，10點字。前言須簡述下列內容：(1) 研究背景與目的；(2) 文獻回顧；(3) 研究方法與主要創新點。參考文獻要依出現的順序編序號，並標示於方括號中，例如：[1]、[2,3]、[4–6]。

## 研究背景與目的

請簡單扼要地說明擬解決的問題是甚麼？該問題的重要性為何？

## 文獻回顧

請簡單扼要地說明與研究目的相關的主要貢獻者及其貢獻。

## 研究方法與主要創新點

請簡單扼要地說明研究方法與主要創新點。

# 研究方法

若屬實驗性質的研究，請詳述儀器設備、材料、和實驗方法等。若屬模擬性質的研究，請詳述假設、數值模擬工具、和模擬方法。若屬計算性質的研究，請詳述輸入資料、計算工具、和計算方法。請解釋您的方法之獨特性。請提供足夠的訊息，以便有興趣的讀者能重複您的研究工作。數學方程式要依出現順序編序號，如(1)式所示，

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1) |

數學方程式要換行，但是不要換段落，並且要依常規標點符號。

# 結果與討論

本節要呈現由實驗、模擬、或計算所得到的結果。內文要引用到所有的圖和表，如圖1、表1等，圖表應儘量靠近第一次引用的位置。

|  |  |
| --- | --- |
| 123--  (a) | 123--  (b) |

**圖 1.** 圖的標題採用標楷體，Times New Roman，9點字：(a) 圖說明；(b) 圖說明。

表 1. 表的標題採用標楷體，Times New Roman，9點字**。**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **標題1** | **標題2** | **標題3** |
| 項目1 | 數據 | 數據 |
| 項目2 | 數據 | 數據 |
| 項目3 | 數據 | 數據 |

# 結論

本節彙整最重要的研究結果並據以歸納出重要的發現。勿將摘要重複作為結論，反之亦然。摘要是整篇論文的概述。結論是總結研究對知識進步的貢獻。

# 致謝

可在此感謝個人或組織對本研究工作的任何支援。若有研究計畫的經費來源，並請在此列出，例如：本研究由國家科技及技術委員會補助，計畫編號：NSTC 112-2221-E-033-027-。若無，請刪除本節。

# 參考文獻

1. F. Forster, “A high-resolution and high accuracy real-time 3D sensor based on structured light,” in Proceedings of the 3rd International Symposium on 3D Data Processing, Visualization, and Transmission, 208-215, 2006.
2. F.-Y. Chang and H. C. Weng, “Hypersonic thermal flow past a spherically blunted tangent-ogive nose cone,” *Journal of the Chinese Society of Mechanical Engineers*, **43**(1), pp. 1–10, 2022.
3. D. Baek, S. Cho, and H. Bang, “Wheel alignment inspection by 3D point cloud monitoring,” *Journal of Mechanical Science and Technology*, **28**(4), pp. 1465–1471, 2014.
4. D. Knowles, Today's technician – shop manual for automotive suspension & steering systems, 4th ed., New York, USA: Thomson Delmar Learning, 2007.