國立交通大學

電機與控制工程學系

碩 士 論 文

力覺回饋系統於機器人遠端操控之應用

Applying Force-Reflection System for Robotic
Telemanipulation

研 究 生：林洺樞

指導教授：楊谷洋 博士

中 華 民 國 九 十 四 年 七 月

力覺回饋系統於機器人遠端操控之應用

Applying Force-Reflection System for Robotic Telemanipulation

研 究 生：林洺樞　　　　　Student：Ming-Shu Lin

指導教授：楊谷洋　　　　　Advisor：Kuu-Young Young

國 立 交 通 大 學

電 機 與 控 制 工 程 學 系

碩 士 論 文

A Thesis
Submitted to Department of Electrical and Control Engineering
College of Electrical Engineering and Computer Science
National Chiao Tung University
in Partial Fulfillment of the Requirements
for the Degree of
Master
in
Electrical and Control Engineering
July 2005
Hsinchu, Taiwan, Republic of China

中華民國九十四年七月