

國立交通大學
電機與控制工程學系

碩士論文

安全巡邏自動車之
路徑規劃與遠端呈現



Path Planning and Telepresence for
Patrolling Mobile Robot

研究生：李彥慶

指導教授：楊谷洋 博士

中華民國九十四年七月