

國立交通大學

機械工程學系

碩士論文



舉重機器手臂之路徑規劃與動態模擬
Path Planning and Dynamic Simulation of
Weightlifting Robotic manipulator

研究生：陳俊延

指導教授：鄭璧瑩 博士

中華民國九十四年六月

舉重機器手臂之路徑規劃與動態模擬

Path Planning and Dynamic Simulation of Weightlifting Robotic manipulator

研究生：陳俊延

Student : Chun-Yen Chen


指導教授：鄭璧瑩 博士

Advisor : Dr. Pi-Ying Cheng

國立交通大學

機械工程學系

碩士論文



A Thesis
Submitted to Department of Mechanical Engineering
College of Engineering
National Chiao Tung University
in partial Fulfillment of the Requirements
for the Degree of
Master
in
Computer and Information Science

June 2005

Hsinchu, Taiwan, Republic of China

中華民國九十四年六月