

國立交通大學

電機學院與資訊學院 電機與控制學程

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：梁少麟

指導教授：楊谷洋 博士

中華民國九十五年七月

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：梁少麟

Student : Sho-Lin Liang

指 導 教 授：楊谷洋

Advisor : Kuu-Young Young

國 立 交 通 大 學

電機學院與資訊學院 電機與控制學程



Submitted to Degree Program of Electrical Engineering and Computer Science

College of Electrical and Computer Engineering

National Chiao Tung University

in Partial Fulfillment of the Requirements

for the Degree of

Master of Science

in

Electrical and Control Engineering

June 2006

Hsinchu, Taiwan, Republic of China

中華民國九十五年七月