

# 國立交通大學

資訊科學與工程研究所

## 碩士論文

利用位能場規劃多具機械手臂共持物體之  
路徑



Potential-Based Path Planning of an Object Held by  
Multiple Manipulators

研究生：詹庭瑋

指導教授：莊仁輝 教授

中華民國九十五年六月