

國立交通大學

電機與控制工程學系

碩士論文

虛擬實境全方位安全監控自動車之模擬與操作

輔助

A VR-Based Interface for Simulation and
Manipulation of an Omnibus Surveillance Mobile
Robot

研究生：康哲儒

指導教授：楊谷洋 博士

中華民國 九十六年 七月

虛擬實境全方位安全監控自動車之模擬與操作輔助

A VR-Based Interface for Simulation and Manipulation
of an Omnibus Surveillance Mobile Robot

研究生：康哲儒

Student: Che-Ju Kang

指導教授：楊谷洋 博士

Advisor: Dr. Kuu-Young Young



A Thesis

Submitted to Department of Electrical and Control Engineering

College of Electrical and Computer Science

National Chiao Tung University

In Partial Fulfillment of the Requirements

of the Degree of

Master

in

Electrical and Control Engineering

July 2007

Hsinchu, Taiwan, Republic of China

中華民國 九十六年 七月

