

.....71 6.1 結論.....	71 6.2 未來展望.....
.....71 參考文獻.....	73 圖目錄 圖1.1 實際的語音分析圖.....
.....3 圖1.2 灰關聯分析圖.....	4 圖1.3 灰關聯生成結果
.....5 圖1.4 PLC馬達控制接線圖.....	5 圖1.5 PLC馬達控
制實際圖.....	6 圖1.6 系統架構流程圖.....
.....6 圖1.6 系統架構流程圖.....	7 圖2.1 語音
.....9 圖2.2 音框切取圖.....	11
圖2.3 端點偵測.....	16 圖2.4 越零率判斷端點.....
.....17 圖4.1 VR步進馬達之機械結構圖.....	40 圖4.2 磁組變化產生轉距圖.....
.....41 圖4.3 VR型步進馬達之動作原理圖.....	41 圖4.4 PM型步進馬達之機械結構圖.....
.....41 圖4.5 PM型步進馬達之動作原理圖.....	42 圖4.6 HB步進馬達之機械結構圖.....
.....42 圖4.7 單極性步進馬達線圈示意圖.....	44 圖4.8 單極性驅動電路圖.....
.....44 圖4.9 單極驅動1相激磁時序圖.....	45 圖4.10相激磁力矩分析圖.....
.....46 圖4.11單極驅動2相激磁時序圖.....	46 圖4.12單極驅動1-2相激磁時
序圖.....	47 圖4.13雙極性步進馬達線圈示意圖.....
.....48 圖4.14雙極性電流方向	48 圖4.15雙極性驅動電路圖.....
圈示意圖.....	49 圖4.16雙極性驅
.....48 圖4.15雙極性驅動電路圖.....	49 圖4.16雙極性驅
.....50 圖4.17電壓切換驅動圖.....	51 圖4.18 定
.....52 圖5.1 PLC結構圖.....	53 圖5.2
PLC與單軸控制器組合.....	56 圖5.3單極性步進馬達驅動器.....
.....56 圖5.3單極性步進馬達驅動器.....	66
圖5.4 觸控螢幕規劃.....	67 圖5.5 觸控螢幕操作.....
.....68 圖5.6 整體硬體設備接線圖.....	70 表目錄 表5.1 設定單位系(b0,b1).....
.....57 表5.2 B1,B2,B3,與位置,速度單位.....	58 表5.3 位置資料的倍率.....
.....58 表5.4 共通記憶區的編號及內容.....	61 表5.5 通信格式設定.....
.....69	

參考文獻

- [1] 丁家群 “ 語音辨識與Visual Basic ” 義守大學 碩士論文。
- [2] 曾順盈 “ 馬上學會數位影音專家 ” 碁?資訊股份有限公司, 台灣, 2002年3月。
- [3] 林環生, “ 數位信號:影像與語音處理 ” 全華科技圖書股份有限公司, 台灣, 1999, 5月。
- [4] 楊振光, “ Visual Basic與語音辨識-讓電腦聽話 ” 文魁資訊股份有限公司。台灣, 2002, 6月。
- [5] 黃顯川, “ 可程式控制器原理與實習 ” 文京圖書有限公司。台灣, 1999, 7月。
- [6] 張偉哲、溫坤禮、張庭政, “ 灰關聯模型方法與應用 ” 高立書局, 八十九年三月十日。
- [7] 廖添文 “ GA-PID模糊控制器應用於灰訊號源之追蹤與設計 ” 大葉大學 碩士論文。
- [8] “ 新世代小型高機能Fx2n-PLC使用說明書 ” 士林電機。
- [9] H. Sakoe and S. Chiba. “ Dynamic Programming Optimization for Spoken Word Recognition, ” IEEE Trans on ASSP, Vol.26, pp43 49, Feb. 1978. 。
- [10] C. Myers and L.R. Rabiner, “ Performance Tradeoffs in Dynamic Time Warping ” 。
- [11] D.P. Morgan and C.L. Scofield, Neural Networks and Speech Procwssing, Kluwer Academic, 1991. 。
- [12] L.R.. Rabiner, “ A Tutorial on Hidden Markov Models and Selected Applications in Speech Recognition, ” IEEE Trans on ASSP, Vol.77, No.2, pp 257 286, feb.1989. 。
- [13] 陳松林 “ 以類神經網路為架構之語音辨識系統 ” 中山大學電機工程學系 碩士論文。
- [14] Simon Havkin, Adaptive Filter Third Edition, Prentice Hall, pp.197 200, 1996. 。
- [15] B.S. Atal and S.L. Hanauer, “ Speech analysis and synthesis by linear prediction of speech wavw, ” J. Acoust. Soc. Amer., pp.637 655, Aug., 1971.
- [16] 曹國昌 “ FPGA 為基礎之微步進馬達模糊電流控制器設計 ” 長庚大學 碩士論文。
- [17] 許益适 “ 步進馬達原理與應用 ” 全華出版社。1994。
- [18] 彭錦銅 “ 可程式控制實習設計實務 ” 台科大圖書。
- [19] 陳茂林、胡永柵、張志銘、林建儒、王順麟 “ 灰關聯PLC語音辨識馬達控制器設計 ”。2003 人工智慧、模糊系統及灰色系統聯合研討會。
- [20] “ 三菱可程式控制器單軸NC模組 ” ?象貿易股份有限公司。
- [21] “ 三菱電機GOT900系列軟體操作手冊 ” 三菱電機株式會社。