

模擬成果-靜止狀態 73 圖6. 27前進模擬成果-前進狀態 73 圖6. 28輪椅機器人-靜止狀態 74 圖6. 29輪椅機器人-左轉狀態 74 圖6. 30輪椅機器人-右轉狀態 74 圖6. 31轉彎模擬成果-靜止狀態 74 圖6. 32轉彎模擬成果-左轉狀態 75 圖6. 33轉彎模擬成果-右轉狀態 75 圖6. 34輪椅機器人-靜止狀態 75 圖6. 35輪椅機器人-後退狀態 75 圖6. 36後退模擬成果-靜止狀態 75 圖6. 37後退模擬成果-後退狀態 75 圖6. 38輪椅機器人-靜止狀態 76 圖6. 39輪椅機器人-原地左轉狀態 76 圖6. 40輪椅機器人-原地右轉狀態 76 圖6. 41原地轉彎模擬成果-靜止狀態 77 圖6. 42原地轉彎模擬成果-原地左轉狀態 77 圖6. 43原地轉彎模擬成果-原地右轉狀態 77 圖6. 44輪椅機器人-靜止狀態 78 圖6. 45輪椅機器人-攀爬階梯狀態(a) 78 圖6. 46輪椅機器人-攀爬階梯狀態(b) 78 圖6. 47輪椅機器人-攀爬階梯狀態(c) 78 圖6. 48輪椅機器人-攀爬階梯狀態(d) 78 圖6. 49輪椅機器人-攀爬階梯狀態(e) 79 圖6. 50輪椅機器人-攀爬階梯狀態(f) 79 圖6. 51攀爬階梯模擬成果-靜止狀態 79 圖6. 52攀爬階梯模擬成果-攀爬階梯狀態(a) 79 圖6. 53攀爬階梯模擬成果-攀爬階梯狀態(b) 79 圖6. 54攀爬階梯模擬成果-攀爬階梯狀態(c) 80 圖6. 55攀爬階梯模擬成果-攀爬階梯狀態(d) 80 圖6. 56攀爬階梯模擬成果-攀爬階梯狀態(e) 80 圖6. 57攀爬階梯模擬成果-攀爬階梯狀態(f) 80

REFERENCES

- 參考文獻 [1]丁鏞，2000，“工業機器人結合虛擬實境於遠端遙控上之應用”，私立中原大學機械工程科學系碩士論文。
- [2]許哲源，2003，“自走車之驅動控制與避障規劃”，國立成功大學工程科學系碩士論文。
- [3]羅仁權，2000，“智慧型輪椅之研發應用於醫院自動化”，國立中正大學電機系碩士論文。
- [4]鄭力誠，2004，“遠端產品溝通介面之研究”，華梵大學工業設計研究所碩士論文。
- [5]劉仁武，2004，“艦艇操控台之人因工程設計與研究”，中原大學工業工程學系碩士論文。
- [6]Aaron Steinfeld, 2004, “Interface Lessons for Fully and Semi-Autonomous Mobile Robots,” The Robotics Institute Carnegie Mellon University Pittsburgh.
- [7]Superscape VRT, 1995, “Superscape VRT Reference Manual,” superscape Ltd. England.
- [8]Chapman, P., Stevens, P., Wills, D., Brookes, G., 2001, “Real-Time Visualization in the offshore Industry,” IEEE Computer Graphics and Applications, Vol. 21, NO.4, pp.6-10,.
- [9]Pioch, N. J., Roberts, B., and Zeltzer, D., 1997, “A Virtual Environment for Learning to Pilot Remotely Operated Vehicles,” Proceedings of the VSMM '97 International Conference on Virtual Systems and Multimedia, 10-12 Sept. Geneva, Switzerland, pp. 218-226.
- [10]陳尚平，2002，“以虛擬實境實現遠端自走車之路徑導引系統”，台南科技大學電機工程研究所碩士論文。
- [11]黃坤洋，2000，“開框架式無人小艇之設計、動態分析與控制”，國立中山大學機械工程研究所碩士論文。
- [12]洪嘉蕙，2001，“以虛擬實境技術輔助水下遙控潛具導航之研究”，國立中山大學海洋環境及工程學系碩士論文。
- [13]練紹安，1999，“分散式即時動態視覺模擬操控訓練系統之研發”，國立交通大學電機與控制工程研究所碩士論文。
- [14]黃毅偉，2000，“車輛動態特性分析及虛擬實境技術應用於汽車駕駛模擬器之研製”，國立彰化師範大學工業教育學系碩士論文。
- [15]Taborek, J. J., 1957, “Mechanics of Vehicles,” Penton Publishing Co.
- [16]Heydinger, G, J., Garrott, W. R., and J. P. Chrstos, 1991, “The Importance of Tire Lag on Simulated Transient Vehicle Response,” SAE Paper 910235, International Congress and Exposition.
- [17]Seri Nonaka*, Kenji Inoue*, Tatsuo Arai*, and Yasushi Mae*, 2004, “Evaluation of Human Sense of Security for Coexisting Robots using Virtual Reality,” Department of Systems Innovation Graduate School of Engineering Science Osaka University Osaka Japan.