

自動水平控制應用於智慧型機器人之可行性評估研究

林少斌, 李友錚, 羅金揚

科技管理學系

管理學院

ycl@chu.edu.tw

摘要

智慧型機器人經過多年發展，除了產業用機器人外，更擴展到服務用機器人，未來運用之範圍將更為廣泛。

本研究針對智慧型機器人運動時姿態之感測方法，進行深入探討；透過文獻探討與焦點團體訪談，探討導入架構，並藉由AHP 層級分析法、德非法分析關鍵因素，進行建構可行性評估模式研究；以多種感測技術為解決方案，研究採用之可行性評估。

關鍵字：智慧型機器人、AHP層級分析法、德非法