



2010台北國際自動化科技大展

產學合作成果發表

專案/研究主題 工業型水平關節機器人

 **學校系所** 大華技術學院 自動化工程系

 **計畫主持人** 黃敏昌 助理教授

 **合作夥伴** 財團法人機密機械研究發展中心・勝晟精密機械股份有限公司

 **計畫重點** 專用型移載臂，具備固定的行程及固定的動作模式，以致環境條件稍有差異則需修改硬體機構因應，故會形成樣多量少。這種傳統的做法需繪製圖面再加工製作，待機構完成才編輯程式控制，是很耗費時間及人力。故開發機器人取代專用型移載臂可節省設計的時間及製作費，藉以提昇自動化技術來增強公司的競爭力。

 **效益/特色** 本計畫僅以半年的時間即完成所有機電系統及機械結構的整合，展現國內業者堅實的技術能力，也為業者奠定發展機器人的基礎。

 **教授專長** 機電整合

 **系統架構** 本機器人具備四個自由度。第一軸為直線軸，第二軸、三軸、四軸為旋轉軸。本機器人主要運用於重物搬運。亦可依高低落差及轉角變化來堆疊或取放工件。

