

計畫名稱:智慧型雙輪助行車

一、計畫目的

本計畫是由機械系的四位教授共同執行，其目的為發展長者所使用之助行車。發展的技術包括：視覺的跟隨模式(圖 1)、觸覺的扶持模式(圖 2)與車體控制。台灣正迅速的邁入高齡化社會，年齡超過 65 歲以上之長者自民國 93 年占總人口比例 9.5%，至 103 年底已升至 12%。本研究期望能夠讓老人之生活品質提高，幫助高齡人口生活更加便利，讓老人或無法久走或需扶持之人一樣可以起身走動；在使用者不需扶持時讓機器人有自我跟隨之能力。

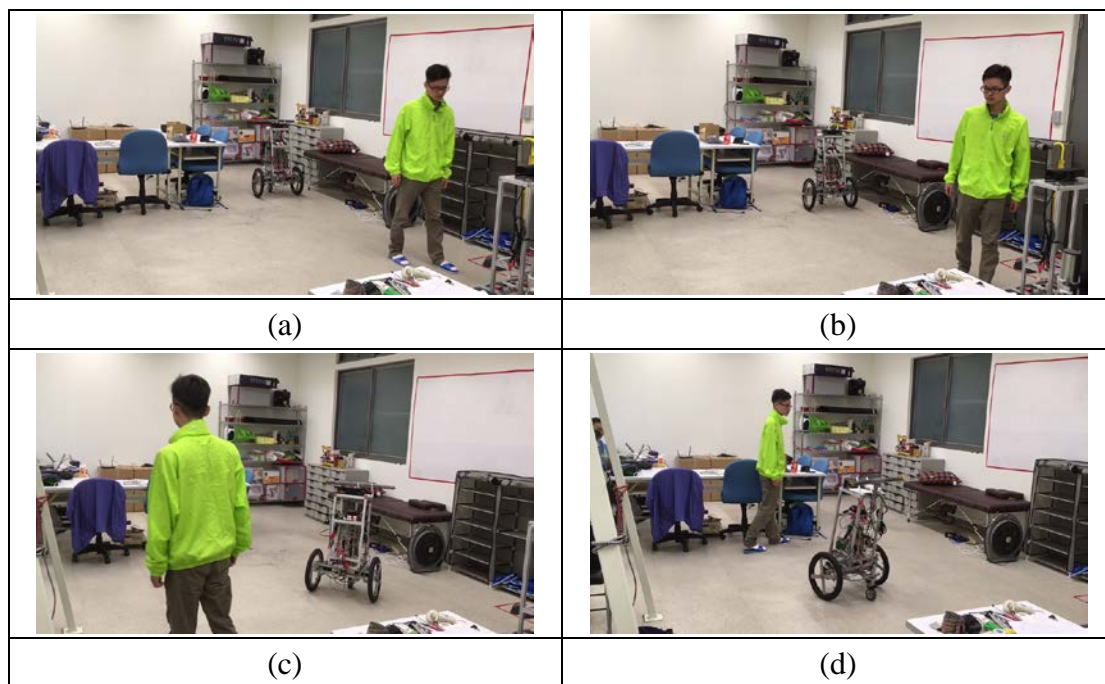


圖 1 跟隨模式

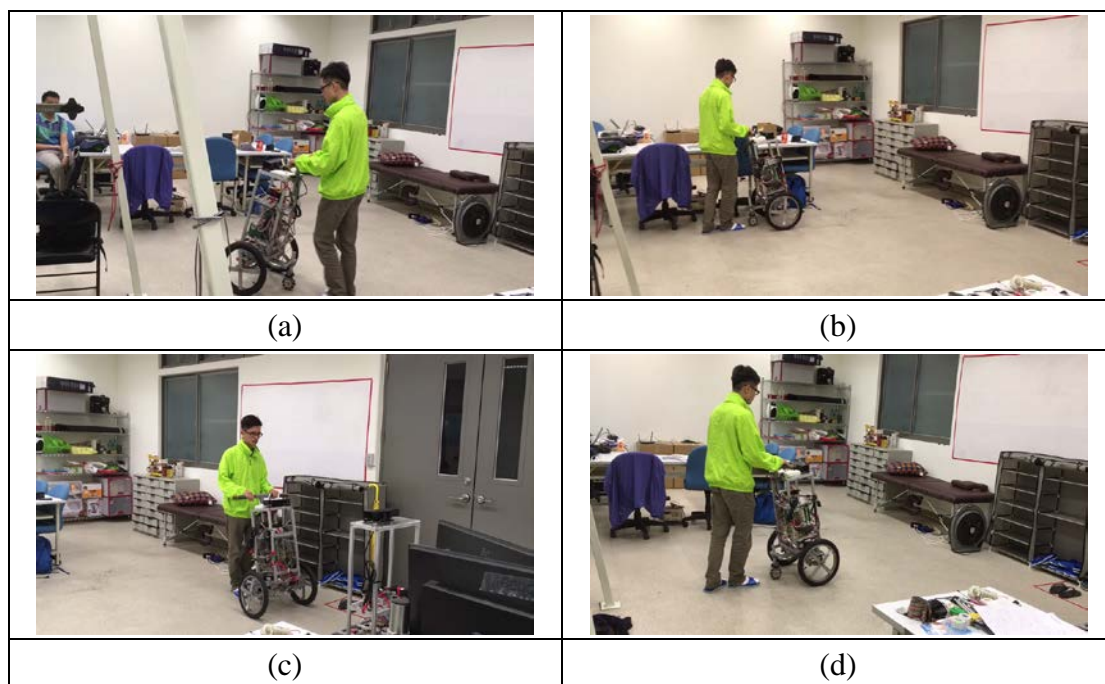


圖 2 扶持模式