您好，我是莊博宇，高雄市人，1986-10-17出生，現年28於2011 年從臺大機械所畢業，因為對機器人與自動化相關研究主題有興趣，因此轉換跑道加入臺大電機工程研究所就讀。目前在台灣大學電機工程研究所就讀博士班，在智慧機器人及自動化國際研究中心 羅仁權教授的指導下進行機器視覺與機器學習演算法的相關理論研究，預計明年六月離開實驗室。

在將近4年的研究生涯中，受惠於機械工程背景的訓練完成了幾部相關硬體的設計，共設計：

1. 一部12個自由度的機械手掌，配合3D視覺演算法進行不同物件的抓取與擺放

2. 一部4自由度的高速並聯式機械手臂，具備快速進行高加減速的精準抓取，並同時具備高重複精度（此作品榮獲精密機械研究中心ＰＭＣ 舉辦的103年國產工業機器人實做競賽第一名）

3. 一部6自由的高速與大工作範圍的並聯式機械手臂，此為一種新形態的並聯式機械手臂，相較於一般的並聯式機械手臂具有大工作空間並同時保有高加減速的優勢，能夠更廣泛應用，目前正在申請發明專利