



## 六軸力量力矩感測器關鍵技術突破與實現

意者請洽 

### 研發團隊

中山大學 王郁仁副教授

### 技術類別

感測器

### 技術簡介

本研究所開發的雙環力量力矩感測器，搭配所提出的類神經網路校正方法與自行開發的六軸同動校正機器，同時達 0.5% 的感測精度之突破性技術為：

1. 雙環力量力矩感測器負載與應變解析解：設計參數化，找出最佳結構。
2. 平面式六軸力量力矩感測器：實現平面貼附應變計。
3. 六軸力量力矩感測器校正平台：自動產生標準力量與力矩，實現大數據校正。
4. 線性到類神經網路校正演算法，結合倒傳遞類神經網路與以上作法，達成領先業界精度。

### 應用領域

機械手臂、手工具、自動化設備

