



史丹佛大學 Latombe 教授到亞洲大學演講！---

美國史丹佛大學 Latombe 教授演講，暢談登山經驗、自行開發的攀爬機器人 Capuchin 過程。



圖說：美國史丹佛大學 Latombe 教授到蒞校演講，暢談登山經驗、自行開發的攀爬機器人過程。

亞洲大學 (Asia University, Taiwan) 10月11日邀請美國史丹佛大學 Jean-Claude Latombe 博士到亞洲大學演講；Latombe 教授暢談過去遠赴非洲、印尼、尼泊爾等地登山健行的故事，並向師生介紹史丹佛大學自行開發的攀爬機器人 Capuchin，不過，改良後的攀爬機器人 Capuchin 的爬行也僅限於單肢移動的垂直爬行。

蔡進發校長介紹說，Latombe 教授是史丹佛大學資訊工程系講座教授、亞洲大學的榮譽講座教授，專精於智慧型機器人的開發與應用，多次參與亞洲大學舉辦的國際研討會；Latombe 教授是位知名學者，也一位業餘的登山客，經常遠赴世界各地健行、登山。

Jean-Claude Latombe 教授在 A116 室哈佛講堂演講，到場聆聽的學生有 50 多位國際學院、資訊學院的師生，他與亞洲大學師生分享過去他在印尼、衣索比亞、尼泊爾登山健行的故事。Latombe 教授用一張張照片記錄旅途中遇到的點點滴滴，捕捉旅途中所見的風土人情。

Latombe 教授曾征服印尼的熱帶叢林、衣索比亞的沙漠以及尼泊爾與中國交界的高山，克服了不同氣候帶來的酷熱與寒冷，以及環境的險峻。但經歷了叢林、沙漠及高山的試煉與挑戰，他開始重新省思生活的意義與人生的價值。

此外，在這些旅行也幫助 Latombe 教授，累積許多經驗與智慧，包括如何保持體能的技巧，登山的穿著與裝備，還有如何取捨登山隨身攜帶的行李等，及事前要做好危機處理的訓練。

Latombe 教授同時也將豐富的登山經驗運用到機器人研究上，Latombe 教授首度為大家介紹史丹佛大學開發的攀爬機器人 Capuchin，有別於以往的攀爬機器人，Capuchin 沒有在四肢加裝吸盤掛鉤或磁盤等輔助爬行器具，而是在四肢加裝靈敏的感測器，協調四肢的重心，進行垂直的移動爬行。



圖說：史丹佛大學 Latombe 教授向亞洲大學師生分享其豐富的登山經驗。



圖說：史丹佛大學 Latombe 教授(左)與亞洲大學校長蔡進發(中)、楊志良講座教授一同合影。

Latombe 教授還播放影片讓師生觀看攀爬機器人 Capuchin 的爬行紀錄，並展示先前史丹佛大學設計研發的六足機器人 Lemur。Latombe 教授指出一個一般機器人至少需要 3 個支柱保持平衡，1 個支柱進行移動，所以 Capuchin 以四足為基礎，並參考之前 Lemur 的設計與爬行規則，再進行改良與開發。

國際學院黃仲陵院長現場也詢問 Latombe 教授 Capuchin 機器人的四肢是否可以交叉爬行？Latombe 教授答說，機器人的交叉爬行目前還是有困難，因為四足交叉時機器人的難以維持平衡，因此，目前 Capuchin 的爬行也僅限於單肢移動的垂直爬行。



圖說：美國史丹佛大學Latombe教授到亞洲大學哈佛講堂演講，吸引眾多國際學院、資訊學院的師生參與。

[<新聞下載>](#) [<回到首頁>](#)