



## 位置校正裝置及其位置校正系統與方法

提案人： 陳亮嘉 教授  
 單位： 國立臺灣大學 機械工程系  
 簡歷：<http://140.112.14.7/~aoi/chen.html>



**市場及需求：自動化光學檢測設備 (Automated Optical Inspection, AOI)**

### 技術摘要(含成果):

本發明提供一種位置校正裝置及其位置校正系統與方法，透過具有不同位置標準球的校正裝置，並利用影像偵測裝置與加工裝置耦接的運算處理裝置，得出當前加工裝置的實際空間位置，從而對加工裝置進行位置精度的校正。

### 優勢:

利用三次元量床量測過的不同位置標準球的校正裝置的空間位置作為基準，配合利用影像偵測裝置計算出的實際空間位置，提升位置校正的精度。

### 競爭產品:

3D Scanner ATOS

### 專利現況:

本研究技轉成果具有對國內檢測設備產業廣泛的擴散性，目前已對國內廠商授權之發明專利共有 20 項發明專利，目前已順利進行技轉給包括十幾家國內設備廠商，產業技術之擴散性極佳。

### 聯絡方式(請不用填):

臺大產學合作總中心

Tel: 02-3366-9945, E-mail: [ntuciac@ntu.edu.tw](mailto:ntuciac@ntu.edu.tw)

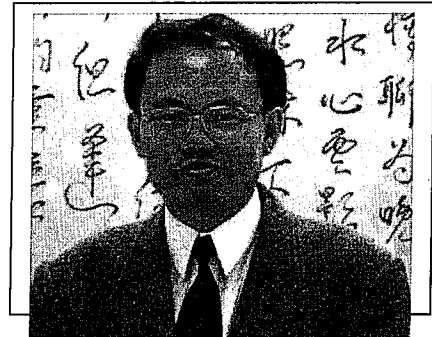


## POSITIONING CALIBRATION DEVICE AND CALIBRATION SYSTEM AND METHOD USING THE SAME

**PI :** Prof. Liang-Chia Chen

Department of Mechanical Engineering, National Taiwan U.

**Experience:** <http://140.112.14.7/~aoi/chen.html>



**Market Needs:** Automated Optical Inspection (AOI)

### **Our Technology:**

A system and method for position calibration utilizing standard balls calibration device with image detector and calculation processor to calculate the actual position of the robot, so as to calibrate the locating accuracy of the robot.

### **Strength:**

Utilizing the measurement result of coordinate measuring machine of standard balls calibration device as the reference, then cooperating the actual position of the robot calculated by calibration device to improve the locating accuracy.

### **Competing Products:**

3D Scanner ATOS

### **Intellectual Properties:**

The invention can be widely applied in kinds of inspection device. There are 20 invention patents have been authorized to domestic companies.

### **Contact (do not need to fill out):**

Center for Industry-Academia Cooperation, NTU  
Tel: 02-3366-9945, E-mail: [ntuciac@ntu.edu.tw](mailto:ntuciac@ntu.edu.tw)