

## Games 歷屆競賽 - 第十二屆 繞著地球跑 - 遙控組資訊 101041 >>

EDB - FEB 25, 2009 (下午 10:51:17)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：學 校名稱：勤益科技大學 隊伍名：橋 LO KEY



**邱俊智副教授**

研究領域： 線性系統理論、精密定位系統、汽車動力學、機器人控制 教學課程： 自動控制、線性系統、單晶片微處理機、數位電子學。



**詹易儕**

組長：鑽床 設計概念



**紀孟宏**

組員：銑床 輔助項目。



**劉猷生**

組員：跑腿 電控方面。

## 機器人特色

---

### 機構

前腳:利用鏈條齒來選轉，來達成第一關和第三關的需求。 中後腳:利用螺桿機構使其上下升，來達成第一關的需求。 撿球:利用吸塵器的原理，來達成撿球的需求。 擊球:利用彈還原理，使其達成擊球需求。 傳動:利用車窗的馬達，使其達成傳動的需求。

---

### 機電

僅用簡單的接線原理來達成控制需求。

---

## 參賽心得

利用這次比賽了解一件物品，過程中需要規劃、檢討和研究。而小組裡面的氣氛更是要團結。 感謝 tdk 給我們這次機會能夠參賽，感謝老師與學長的幫助，讓我們習得的經驗比大學三年來的還要多更多。