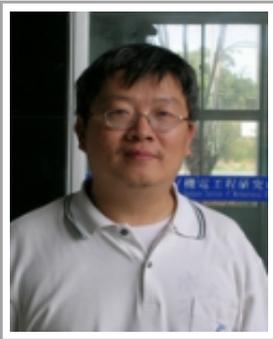


**Games**歷屆競賽 - 第九屆 雲林假期 - 大學組資訊**091111** »

PROJECT - APR 4, 2006 (下午 02:59:03)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：正修科技大學/正修板凳 隊伍barcode：91111



**王進猷 教師**

正修科技大學機械系副教授於1987年取得台灣大學機械碩士，2001取得成功大學博士學位。在學校致力於機構設計、機動學、工程自動化與齒輪幾何設計的研究。



**許兆宇**

組長：正修板凳隊中設計兼機電，我主要負責機構設計以及配線的部分。也有參與一部分的機體結構組裝以及加工，因為家裡是開電器行的，所以理所當然的就由我來負責配線了。另外我也有負責組裝完成後的除錯以及實驗的工作，也是上場比賽的選手。



**王俊雄**

組員：主要擔任總務、設計、文書，主要負責結構設計組裝，工作內容有控制盤配線、編寫論文、採購零件、工作日誌。計完成之後的組裝部分也是很大的挑戰，因為設計時很多事情都是理想化的，但是現實畢竟是殘酷的，常常遇到買不到零件或強度不足、力量不足等問題，但最後還是一一解決了。

**蘇家弘**

組員：負責實體製作，後期的美工以及部分採購。其實對設計方面反而沒有很深的了解，不



過也稍微的對於部分設計提出了建議，也因為實作方面比較強，所以自然而然的實體方面做的比較多。

## 機器人特色

### 概說

為了達到輕量、快速，所以決定用三支氣壓缸來擊球，而我們的機體重不到20KG，機體構造簡單扼要，以上也就達到快速、輕量。決定設計一個容量較大的機械人，此機器人要能把自己的球全部收集起來，以免過重，利用底盤的結構與收球機構結為一體。

---

### 機構

為了達到輕量、快速，所以決定用三支氣壓缸來擊球，而我們的機體重不到20KG，機體構造簡單扼要，以上也就達到快速、輕量。

---

### 底盤

設計一個容量較大的機械人，此機器人要能把球全部收集起來，以免過重，利用底盤的結構與收球機構結為一體。

---

### 控制

利用繼電器來提供各機構所需電源，而氣缸方面就直接經由開關控制。

---

### 機電

直接通過開關來供應各機構所需電源。

---

## 參賽心得

一聽說學校有要招募參加機器人比賽的選手時，我們馬上就報名了。在了解比賽規則之後我們也開始設計機器人，在規則的限定下，以及為了不跟其他組太相似，設計時真的花了很多腦筋。因為設計時很多事情都是理想化的，常常遇到買不到零件或強度不足、力量不足等問題，比賽時感覺上在場外比在場內還緊張呢~所以放輕鬆去比賽就好了。

---

[相關連結1](#) | [相關連結2](#) | [相關連結3](#)