

Games 歷屆競賽 - 第十二屆 繞著地球跑 - 遙控組資訊 101027 »

EDB - MAR 6, 2008 (下午 01:23:27)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：學 校名稱：南榮技術學院 隊伍名：黑馬



指導老師：黃清德

本人擅長為機械加工與製作，於本次參賽過程，負責幫學生評估、設計製作可行性。及提供技術上之協助並加強操作訓練。



王信憲

組長：操作手、設計、加工、連絡、採買。連續參加了三年今年及去年成績相同但感覺卻大不相同，畢竟是殺場老將但還是友很多很多的心情跟大家會是一樣的，勝敗關鍵以及高層壓力都是不少的，這幾年所得到的當然是數都數不盡，TDK辦這活動真能讓人有發揮的空間以及有奮鬥目標，連兩年的亞軍也不是拿假的



鄭冠群

組員：採買、設計、加工、繪圖、機動人員。由於老師的積極參與，使得隊員士氣十分高昂，很高興能打下這樣的成績，實在是非常高興，為了這比賽，耗費了好長的時間與努力，多次的更正與改進機構，才有今日的成績，感謝有這樣的平台給學生參與，讓我們學會了非常多的專業知識。



凌慶榮

組員：採買、加工、維修、整理場地、機動人員。第一次參賽感覺特別緊張，所以經過這次的經驗在明年我會組成更好的團隊來締造更好的佳績，緊張的情緒真的可以達到更好的成績，花了將近 10 個月的準備總算有好的結果啦！準備行裡去日本啦

機器人特色

概說

穩定闖越所有關卡是我們最主要的方向，在五關當中我們把跨欄以及舉重設定為重要關卡，在突破以及設計時困難重重，雖然速度無法達到最快，但我們還是以最佳速度呈現出來，為的是要讓機體的力與美展現出來

機構

渦桿渦輪 齒條升降 偏心輪轉動拉伸 滑輪取球。

底盤

結合角鋁讓車體保持堅固狀態，不讓積體遭受損傷，耐撞，特別針對獨木橋量身打造出一個又快又穩的底盤，在上面怎麼衝都不會衝出來。

控制

採用與以往歷屆學長不同的配電方式，可以前後左右的隨我們的操作 開始與操作手討論需要的控制盒的大小，現在討論出來先用三段式開關方式來操作，

然後需要的開關,需要用幾個三段式的開關,與一個的總電源開關 再來就是如何靈活使用開關,與線路的統整。

機電

電源方面使用 4 顆 6V 2.3 安培之電瓶串聯，目的是可調整電壓來因應不同的場合使用，當需要快速直線移動時就切換到 24V，控制只是用 3P 按鈕開關來達到轉換效果。

參賽心得

經過這次的比賽讓我感覺不是想要奪牌就能奪牌，還是需要一定的付出才能得到相對的收穫，今年參賽最後一年也是畢業年學習到的還是不少，我今年體會最真的就是出門靠的是團隊，事我以往幾年出來比沒有得到的東西，因為我是外系學生，在團隊中我又處於學弟所以常常被歧視，還好我力爭上游終究還是讓我闖出一片天了，大學生崖拿了兩個全過第二，我很開心能參予到這個平台，這是未來可能碰觸不到的東西，為了這個比賽我在去年比完就開始煩惱了，深怕得到不好的結果，但事實產生我經過一年的成長還是資源不足於實力，學校給的資源真的不夠，能拼到這一步我真的也感覺很開心了，TDK 文教基金會真的讓我學到很多，也希望有機會可以到你們那學習，甚至到相關的地方學習成長，當然在最後還是感謝這次主辦單位的安排，時間上以及地點上都不錯，有良好的地點可以讓選手們休息，正修科大是間好學校。