

一、基本資料

組別：遙控組 學校名稱：明志科技大學 隊伍名：明志遊龍

二、創思機器人照片

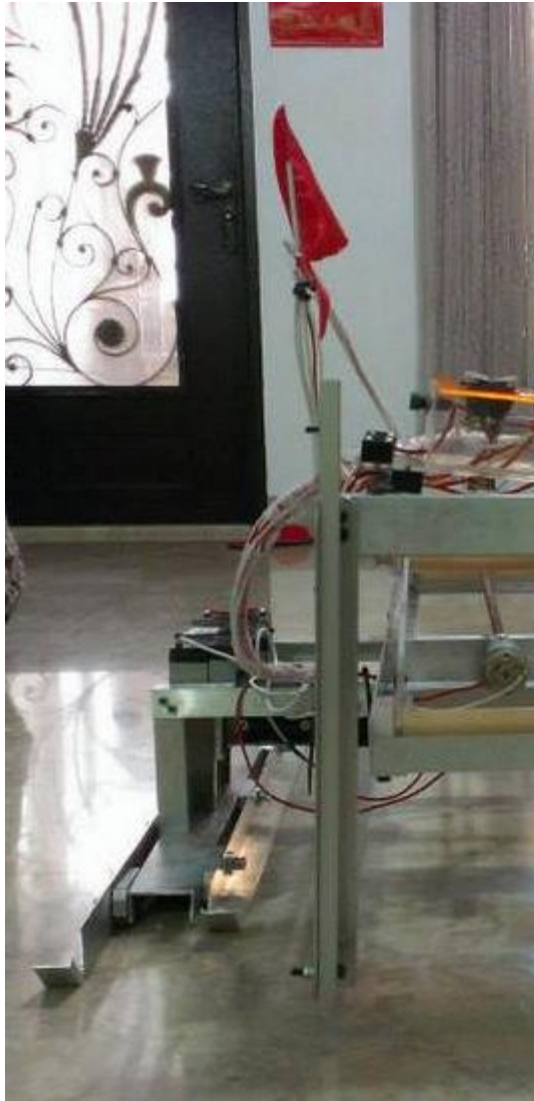
1. 創思機器人 — 特色圖。



此為我們在為機械人賽前做最後的調整，由人機的比例看起來我們的機械人是偏小台的，小而精幹，為我們的機械人比賽衝鋒陷陣!!

2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。



說明：此張為我們機械人之正視圖，可以大體的看出我們的機械人整體上並不複雜，和機械人簡介中的簡單實用為目的所製作出來的，而途中正中央有一個不銹鋼外殼的小馬達，正是驅動迴轉臂的用途，接觸地面的部分可以明顯的看出有 4 支長條角鋁，可達到一顆馬達傳動 2 支腳，是兼具速度及平衡的設計，此外也可看出我們的機械人將比較種支零件設計得比較貼近地面(如馬達，電池等等)，因此行抬升的重物，使得操作上更為流暢順走起來非常平穩。



說明：此張為後視圖，與前世圖最大的差異性是在於分成夾持和抬升重物，因為只要改變腳部馬達的正反轉，這樣的話就可以前進後退或者是轉彎都非常的方便，而設計在前後而非在左右的原因也是在於平衡的考量及尺寸的限制，且在前後端可以更靠近需夾持的物體或是貼近地面(如馬達，電池等等)，因此行抬升的重物，使得操作上更為流暢順利。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：這張為右視圖，其中顯眼的無非就是紅色旗子了，而這紅旗不僅僅作為觀賞裝飾用，也不僅僅是作為旗開得勝討喜氣用，最主要的用途是將電線收束再一起，原因在於這張右視圖可看出我們的升降機構有如起重機的省立機構，如不將電線整理好束在旗桿上的話可能會危害到機構的運行，進而發生危險等等。

說明：因為我們的機械人設計上左右對稱，因此整個的機構方面與上一張視圖一樣。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：此為我們機械人的俯視圖，其中也可看出我們的控制盤上按鈕開關等等，左右兩邊黑色的部分是電池，將電池的重量分散在兩邊可避免重量集中在一側，造成機身傾斜等等，而圖中下半部為我們的懸臂外加夾爪裝置，用來夾持物品，上半部為可伸縮之 L 型鋁條，目的在於抬生重物用。



說明：此為機械人底視圖，機身大部分是使用角鋁製作合成，呈現銀白色，漂亮輕盈又美觀，僅用一隻手就可抬起，且機身整體剛性相當良好，更適合用在克服各種障礙。