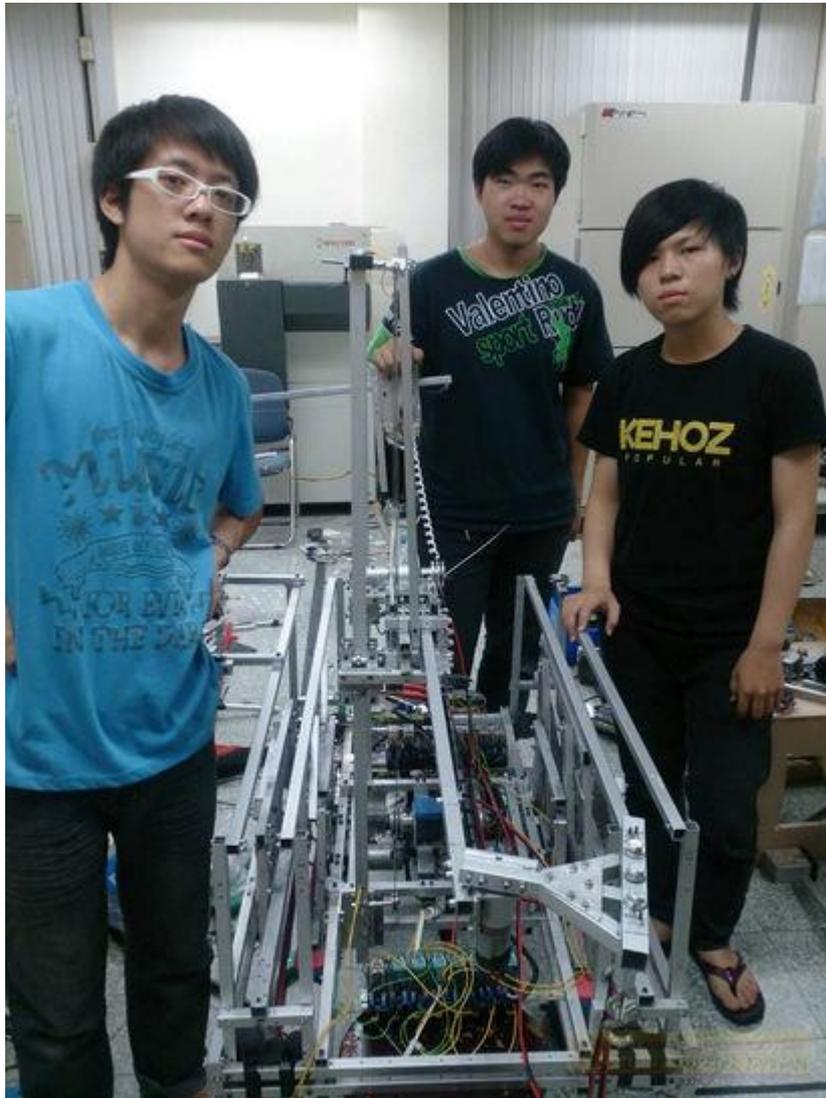


一、基本資料

組別：遙控組 學校名稱：明新科技大學 隊伍名：MUST-A

二、創思機器人照片

1. 創思機器人 — 特色圖。



2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。



說明：三指鉤可快速對到重物的鉤環，減少精準對位時間。

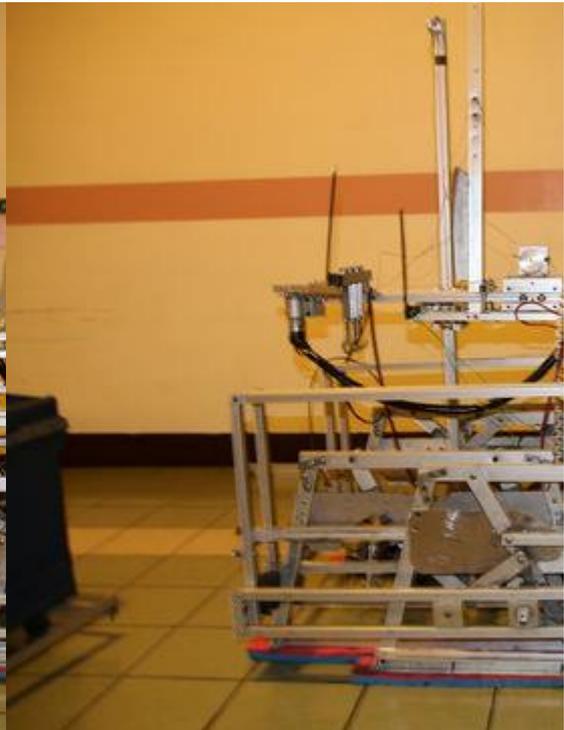


說明：萬用夾爪可用於取放聖杯，也可用於取放插銷。

4. 創思機器人 — 右側視圖。



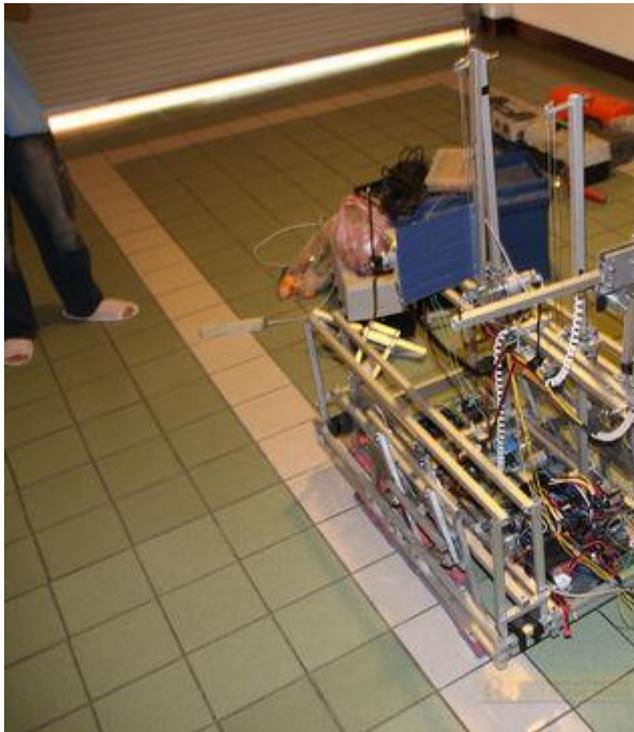
5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：鉤、爪的操控利用摩擦輪，可同時前後伸展。

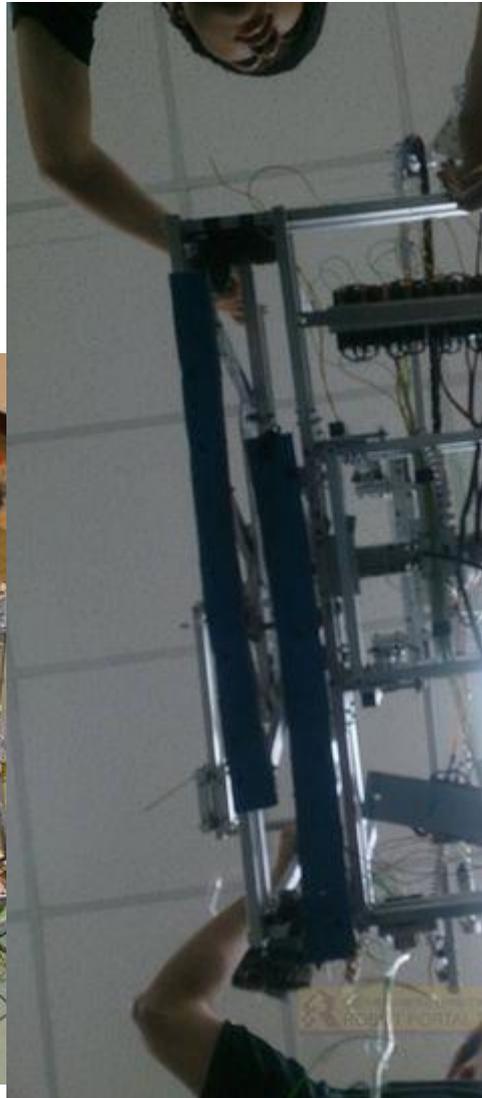
說明：柔性聖杯架可降低震動，也可滑動抵銷運動慣性。

6. 創思機器人 — 俯視圖。



說明：軸機械手臂設計，將多項需求功能整合為一。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：具變速功能機械腳，行動快慢收放自如。