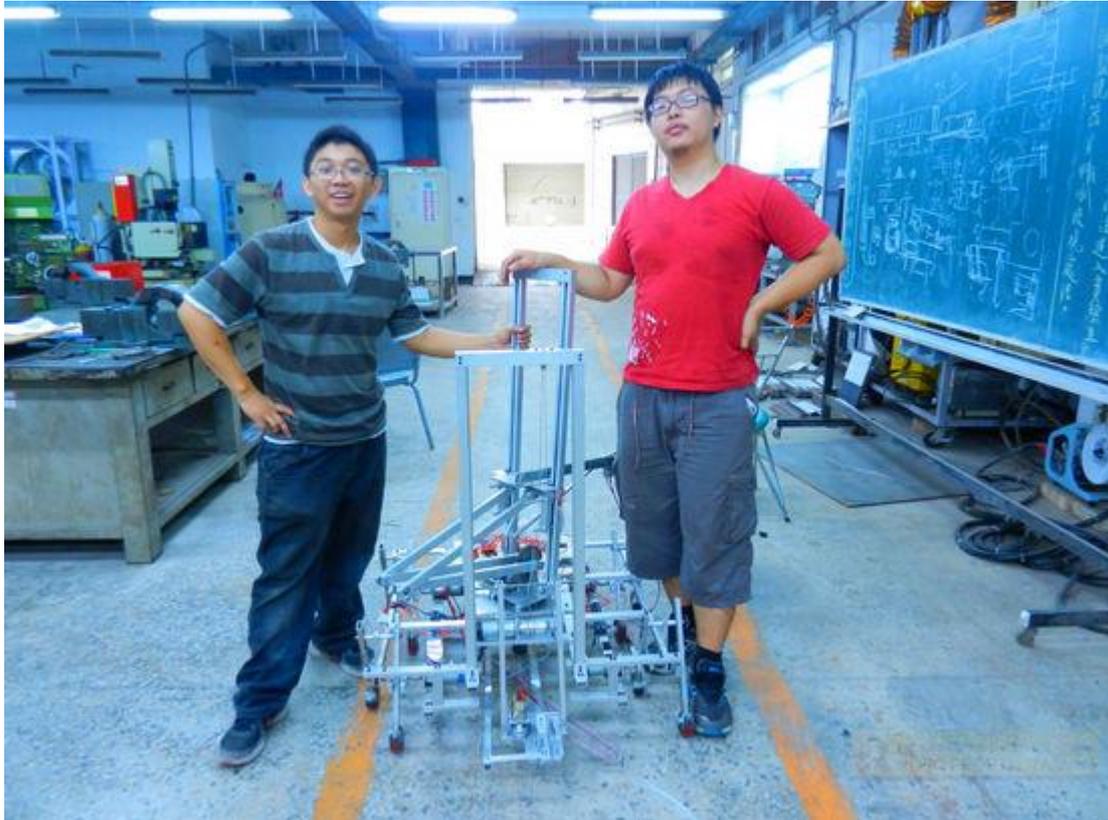


## 一、基本資料

組別：遙控組      學校名稱：國立高雄應用科技大學      隊伍名： No.7615

## 二、創思機器人照片

### 1. 創思機器人 — 特色圖。

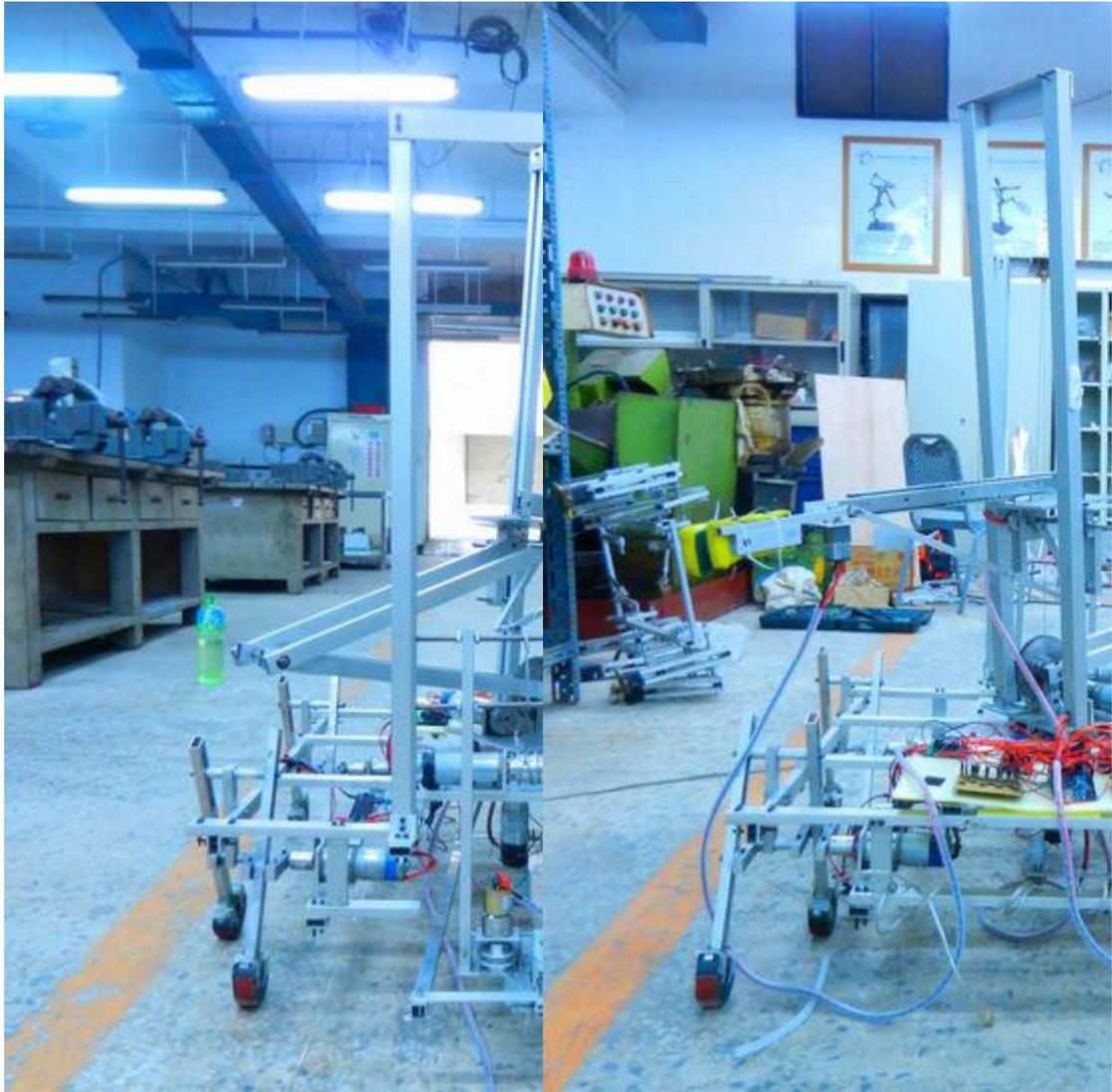


整體結構雖然是以簡單、快速為指標，控制方式是採用 **arduino** 為主電路板，搖控方式則是無線 **PS2** 搖桿，控制方式一樣非常簡單易懂。

---

### 2. 創思機器人 — 正視圖。

### 3. 創思機器人 — 後視圖。



說明：機器人有兩隻手臂，前面是起重，後面則是夾爪；起重手臂利是用繩輪上升，最高可達到 62 公分。

說明：夾爪手臂則是利用連桿機構上升，可以旋轉，最高可升至 120 公分，雖然比較重，但優點是快速。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：夾爪手臂可以伸縮，一樣是  
利用連桿機構，可伸長 30 公分，  
可以簡單的夾取聖杯，夾爪上有菜公分，  
瓜布可防止聖杯掉落。

說明：起重機夠一樣是用繩輪，可以伸出 60  
其捲線器用的線為細鋼索，不容易拉  
斷。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：整個骨架略為龐大，但是結構簡單、穩固；上升的機構為窗溝軌道，裡面有滑塊，便於使用。



說明：底部馬達可以旋轉整隻夾爪手臂，腳底則是利用橡膠，鋁塊組合成，有貼砂紙防滑。