

一、基本資料

組別：自動組 學校名稱：國立勤益科技大學 隊伍名：找到路

二、創思機器人照片

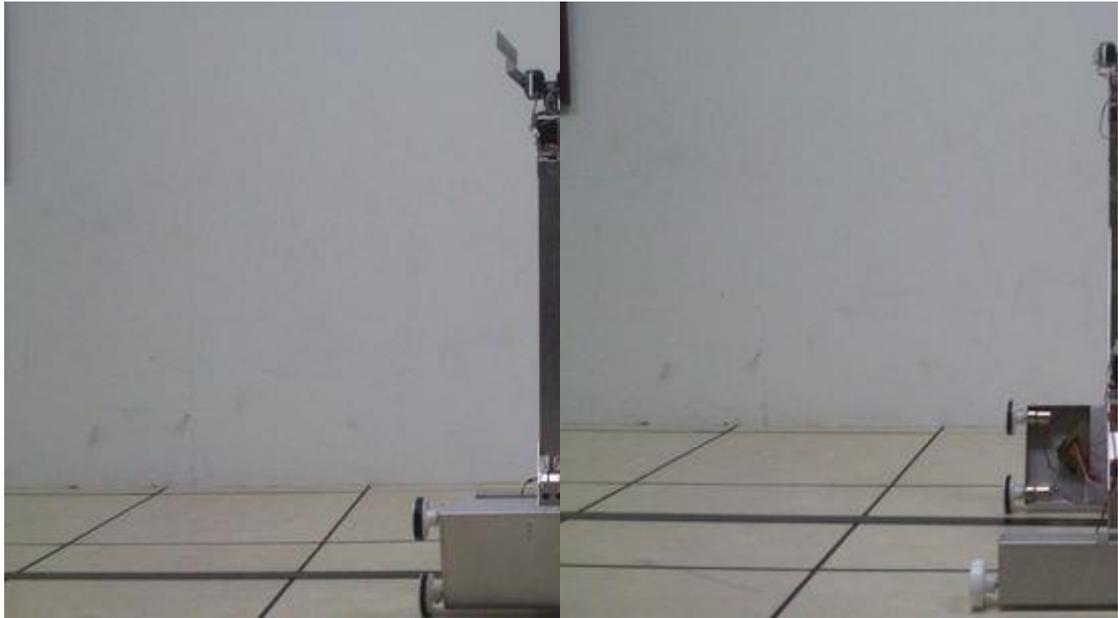
1. 創思機器人 — 特色圖。



辛苦耕耘後的代價是甜美得果實。

2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。

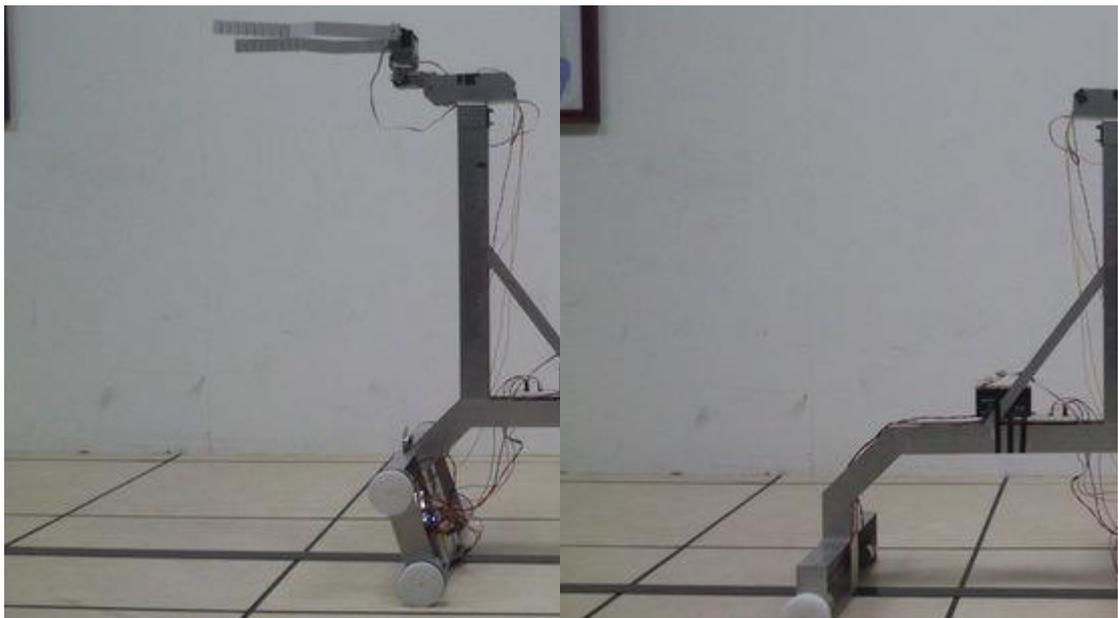


說明：前方輪組設計可前行及登高，夾爪開合可夾取物件，隨地形變化可自動平衡，機體前方的超音波感測器用來感測距離。

說明：後方輪子採直接驅動，可依地形變化接觸位置；電路板等設在機殼內側，一來美觀，二來可以將電線等收進內部，避免干擾機器人的動作。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

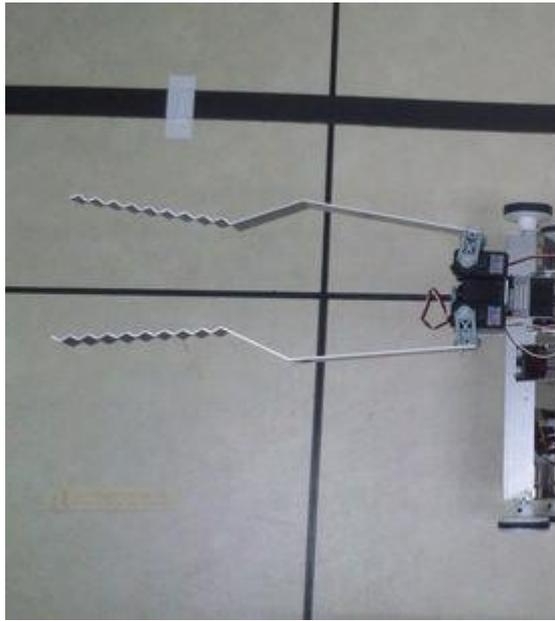
5. 創思機器人 — 左側視圖。



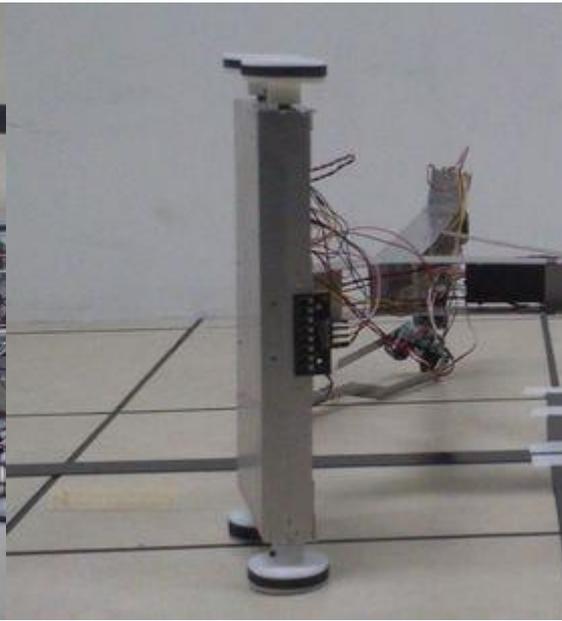
說明：∩形的機身讓機器人在跨越障礙時更沒有阻礙，簡潔側面，增加美觀及剛性。

說明：電池有配重的作用，讓機器人在上下坡能夠維持平衡。加強用的斜桿也大幅增加了夾具的穩定性。

6. 創思機器人 — 俯視圖。



7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：擁有多個自由度的手部讓夾持時能夠在各種情況下維持平衡。

說明：機械人底座採用四點式接觸設計，較寬的機身讓機器人在鞋面行走更加穩定。底部有巡跡定位用的紅外線感測器。