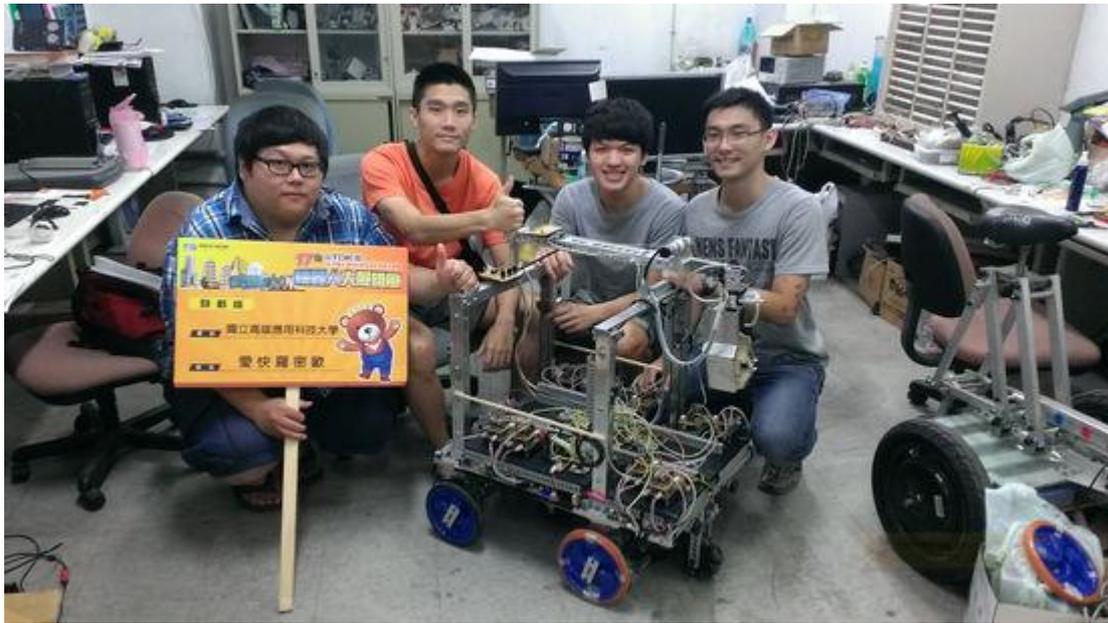


一、基本資料

組別：自動組 學校名稱：國立高雄應用科技大學 隊伍名：愛快羅密歐

二、創思機器人照片

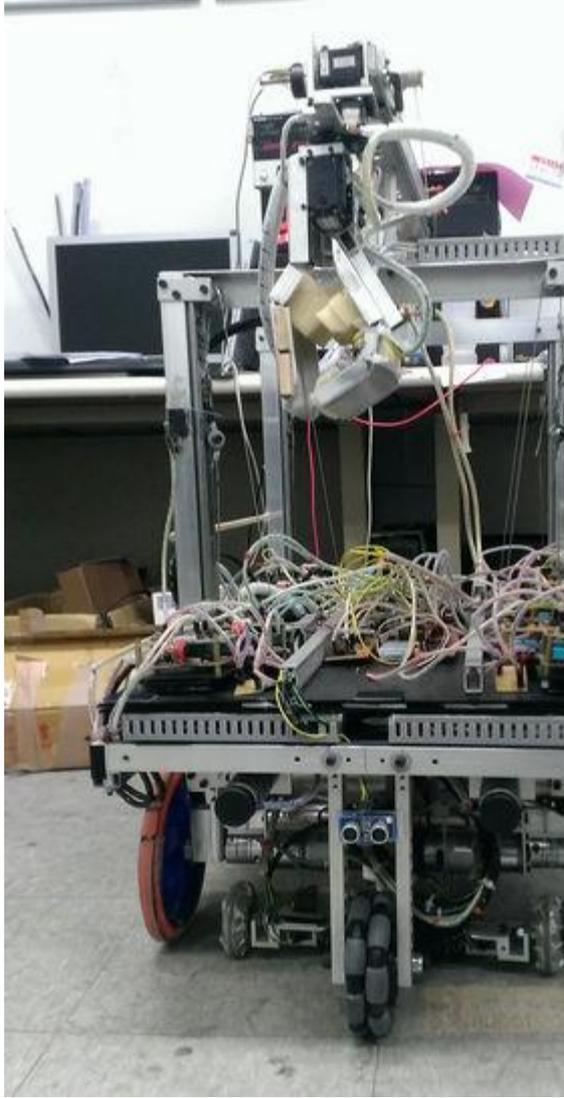
1. 創思機器人 — 特色圖。



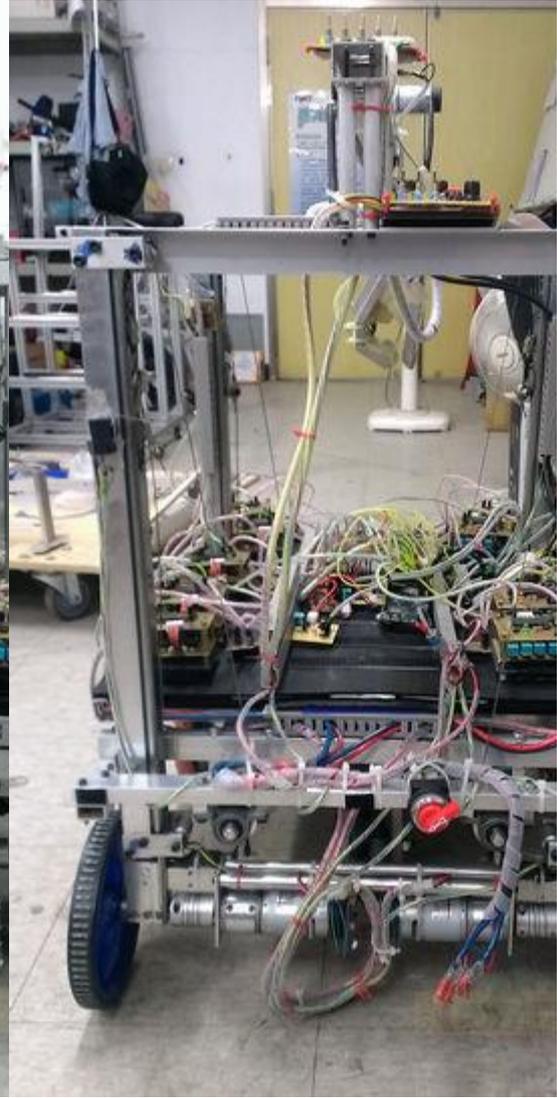
(左起)范茂森、何承勳、陳翊桓、余義緯

2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。



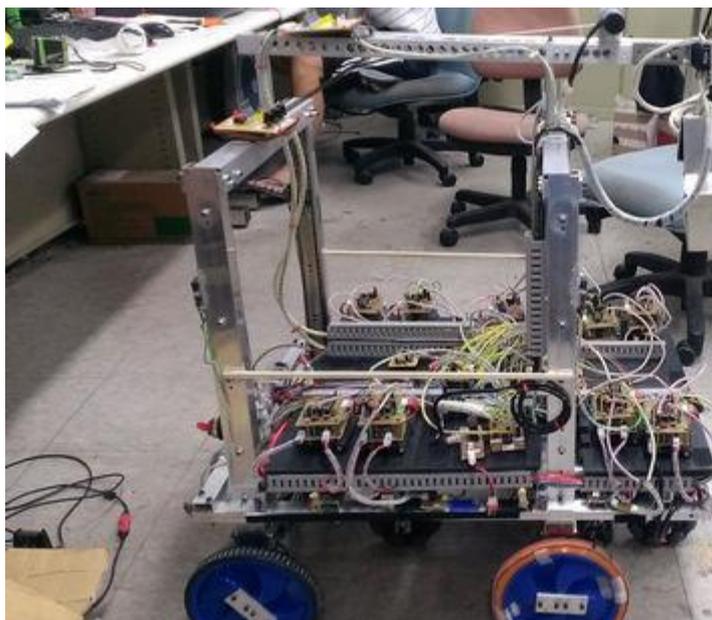
說明：車身前裝有超音波感測器測距。紅外線感測器的鋁板左右裝有惰輪，再以彈簧推頂，使感測器可以隨時貼近地面，維持機器人的循跡能力。



說明：機器人之電源供應分為大電源與小電源，可依照需求判斷，也大幅便利程式修改測試的過程。

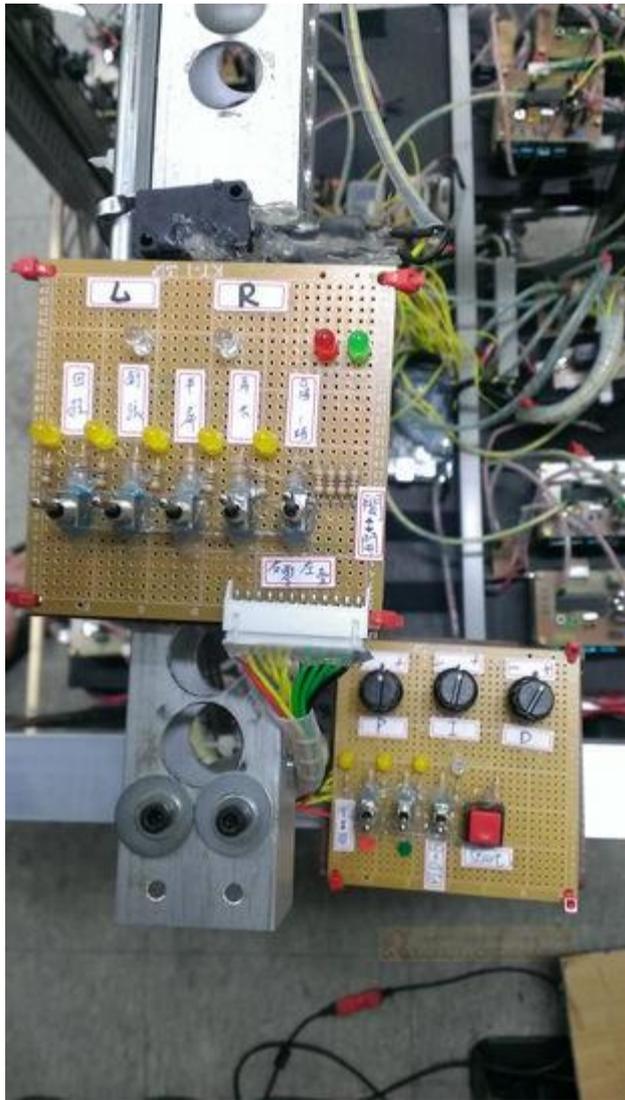
4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：機身上乘載九個自製的馬達驅動器，每個驅動器都設計有保險絲，有效保護馬達電流與控制的穩定度。

6. 創思機器人 — 俯視圖。



說明：自製的主控制開關，比賽重置時，可以經過調整開關，微調機器人的行為模式與修正參數。