

第 19 屆 TDK 盃全國大專院校創思設計與製作競賽

機器人特色簡介

填寫日期: 2015/10/30

基本資料

組別 :遙控組

學校名稱：南榮科技大學

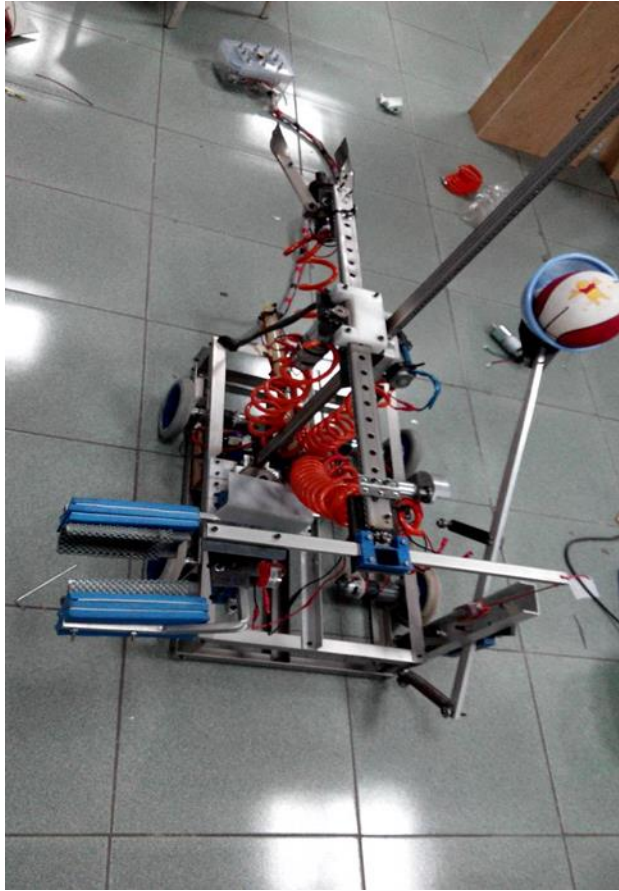
指導老師：林永定 老師

隊伍名：急速快手

機器人特色簡介

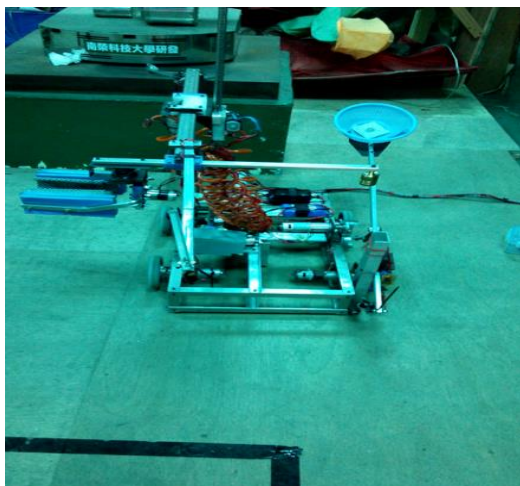
第十九屆競賽主題為 TDK 盃全國創思設計與製作競賽，其我們是遙控組的「急速快手」，遇到困難、窘境時可以爆發突破，最後嚐勝利也能擁有急速那種遇到困難、窘境時可以爆發突破，最後嚐勝利也能擁有急速那種遇到困難、窘境時可以爆發突破，最後嚐勝利也能擁有急速那種遇到困難、窘境時可以爆發突破，最後嚐勝利而機器人名急速快手。

Fig.1. 創思機器人 --- 正視圖。



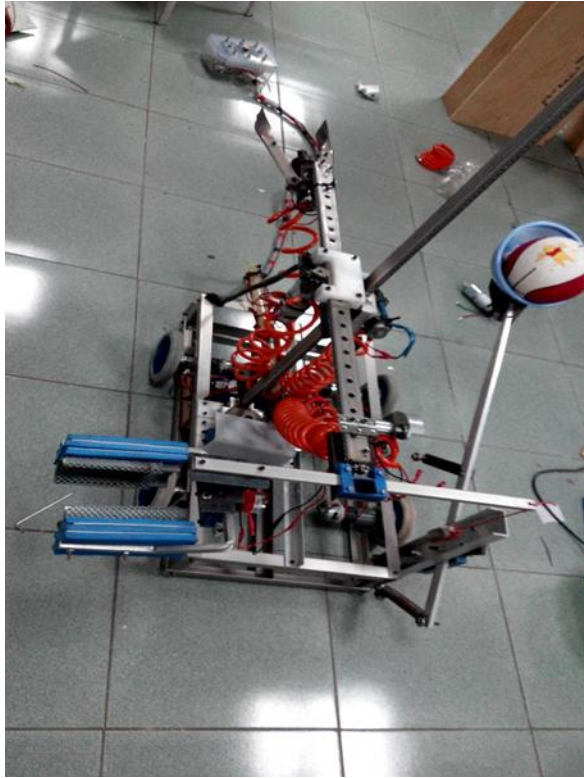
圖片說明:整體造型利用最簡單也最容易取得的L型角鋁做為機器人身體。

Fig.2. 創思機器人 --- 後視圖。



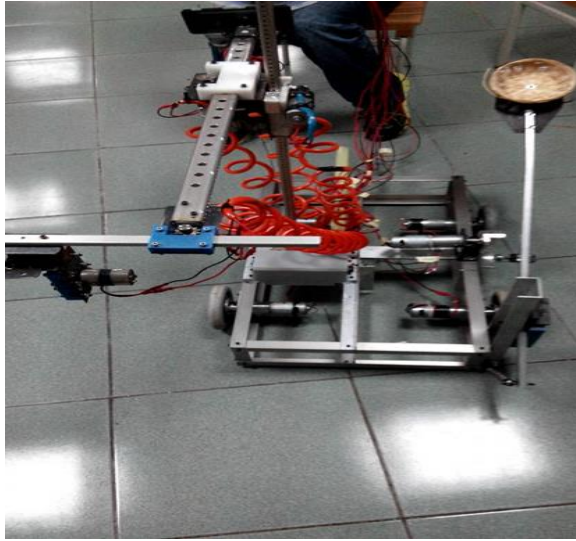
圖片說明：後方夾爪利用 L 型角鋁加工後做為夾球的機構。

Fig.3. 創思機器人 --- 右側視圖。



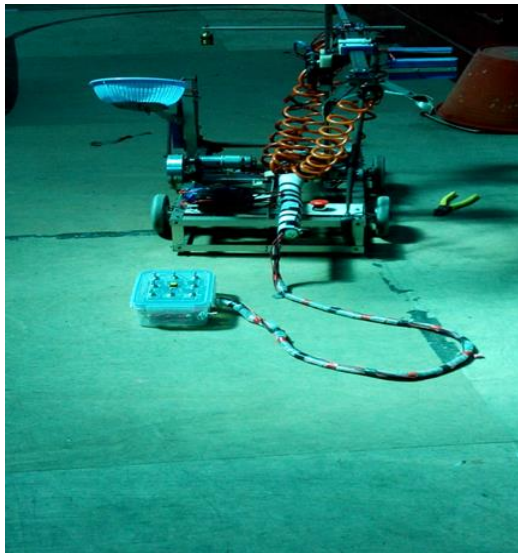
圖片說明：在角鋁的底座下方找中心跟平衡點來鑽洞把四顆塑膠輪胎，在馬達的使用上選用機器人專用全金屬。

Fig.4. 創思機器人 --- 左側視圖。



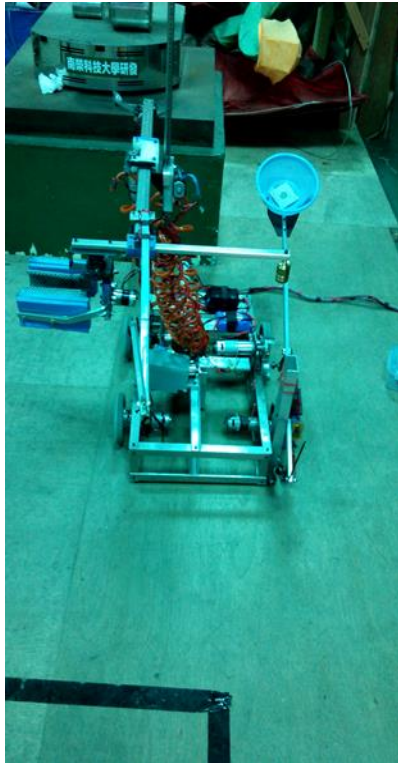
圖片說明: 機器人身體使用 L 型角鋁，在使用扁鋁固定在角鋁上裝置馬達及輪胎，角鋁上方裝置四片鋁塊及渦桿渦輪，而帶動方管來做選轉。

Fig.5. 創思機器人 --- 俯視圖



圖片說明: 利用車窗馬達來作投球機構動力來源，使用凸輪及圓盤做組合，由偏心輪下壓軸承達到投射目的。

Fig.6. 創思機器人 --- 底視圖。



圖片說明：我們使用的平衡連感機構 能夠讓機體隨時保持四顆輪子碰到地板所以也不會有太大的搖晃在行走中能比較穩定我們在機器人的輪子上裝設了馬達能夠使他轉動，以及提供額外的抓地力使機器人不會因為自身重量而滑移。

Fig. 7. 創思機器人 --- 特色圖。



圖片說明:組員們跟著指導老師一起同心協力完成的成果。