

## Games歷屆競賽 - 第十一屆 海洋城市印象高雄 - 自動組資訊102037 »

EDB - MAR 5, 2008 (上午 01:41:33)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：學 校名稱： 華夏技術學院 隊伍名： 華夏機械將隊



### 教師：林文輝

主要研究領域為塑性加工、反算問題。針對本機器人之製作，提供機構設計、控制系統及製作技術之建議。俾使機器人之設計能完成功能之整合性，達成本項競賽之目的。



### 陳朝陽

組 長：負責小組工作協調、整體模型製作、採購、加工、書面報告、機構功能測試員、AutoCad 繪圖、驅動系統規劃。



### 許晏逢

組員：初步模型設計與製作、小組討論紀錄、電路接線、配線、電路焊接、報告製作、小組採購、加工。



### 高紳紘

組員：負責小組工作協調、初步模型設計與製作、小組討論紀錄、財務管理、小組採購、現場加工、書面報告之設計篇撰文、車床加工、鑽床加工、本組操作手。

## 機器人特色

### 概說

(簡單、快速) 這是我們這組機器人的目標，我們的設計不只是速度，是連在場地的一個一個關卡都能通過。尤其是過彎，我們的過彎設計算是最簡單、最特別的。

---

### 機構

(機構) 我們的機構想是要以過半圓為重點.所以我們再底盤的中心加裝了一組橫向輪胎.這樣就可以避免慢慢感應走半圓.而可以直接走直線的半徑

這樣就可以減少掉不少的時間而我們的夾球的機構適用拍打的方式穩穩的把球拍下來

---

## 底盤

因為這次比賽的內容有上下坡.所以我們在設計底盤時重點擺在避免在下坡卡在中間而進退 2 難

---

## 控制

我們在控制的地方，沒有下太多的功夫，因為我們的控制很簡單，就是前進、後退、升高、下降就這樣，所以我們在控制這方面不會太複雜。

---

## 機電

由於PLC我們比較熟.所以我們使用了PLC來控制.由於我們是自動組的所以在機電方面下了滿多的工夫.重點擺在如果不感應黑線而跑完全程

---

## 參賽心得

我們在設計機體的時候，我們成今一度想要放棄，後來是老師一直得鼓勵我們，叫我們不要放棄，結果我們在比賽的成績雖然不是前四強，不過我們在過程中可是很努力的，讓我們的欣慰的是我們的同學知道我們進了決賽，他們就立刻南下為我們加油打氣，讓我們的感覺很棒而且很感謝他們，雖然沒有進前四強，不過我還是很感謝我們的同學來為我們加油。

---

