

Games歷屆競賽 - 第十屆 雲林歷險記 - 遙控組資訊101421 »

EDB - JUL 3, 2007 (下午 09:17:42)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：高苑科技大學/Monkey Boy 隊伍barcode：101421



宋仁群 教師

鼓勵我們參加此次比賽，且在機構的設計及組裝方面也提供了許多建議及方法。



李文富

隊長：負責組員分工、機器人之整體設計、機構設計、零件設計、組裝、現場加工、配電，以及測試和操作。



彭均成

隊員：負責日誌、繪圖設計、小組採購、現場加工、銑床加工、組裝。



周文賓

隊員：負責報告撰寫，組裝、小組採購、現場加工、車床加工、銑床加工、繪圖設計。

機器人特色

概說

此次參賽機器人主要是由上下鋼管機構、轉彎機構、下臺階機構及過斷崖機構所組成。機器人外型類似口字型，構造結實。

機構

本機器人為克服各種障礙及滿足構造簡單結實的要求，大部分之傳動機構應用齒輪齒條組、皮帶輪組、斜齒輪組及連桿組來完成，機器人本體為減輕重量，由板金構成。

底盤

機器人本體由可同時升降之4隻腳支撐，為閃過柱子突起30公分之障礙，本體設計成口字型。

控制

機器人之所有機構皆利用馬達驅動，控制各個馬達的正反轉即可控制各機構的運動，且各馬達開關皆獨立。

機電

我們控制配線很簡單，每一顆馬達對應一顆繼電器方式來進行。

參賽心得

這次比賽讓我們學到發現問題與解決問題的能力及瞭解團隊合

作的重要與機器設計製作的流程，真是獲獲益良多。感謝所有鼓勵及幫助我們的人，也感謝主辦單位讓我有機參加此次盛會。
