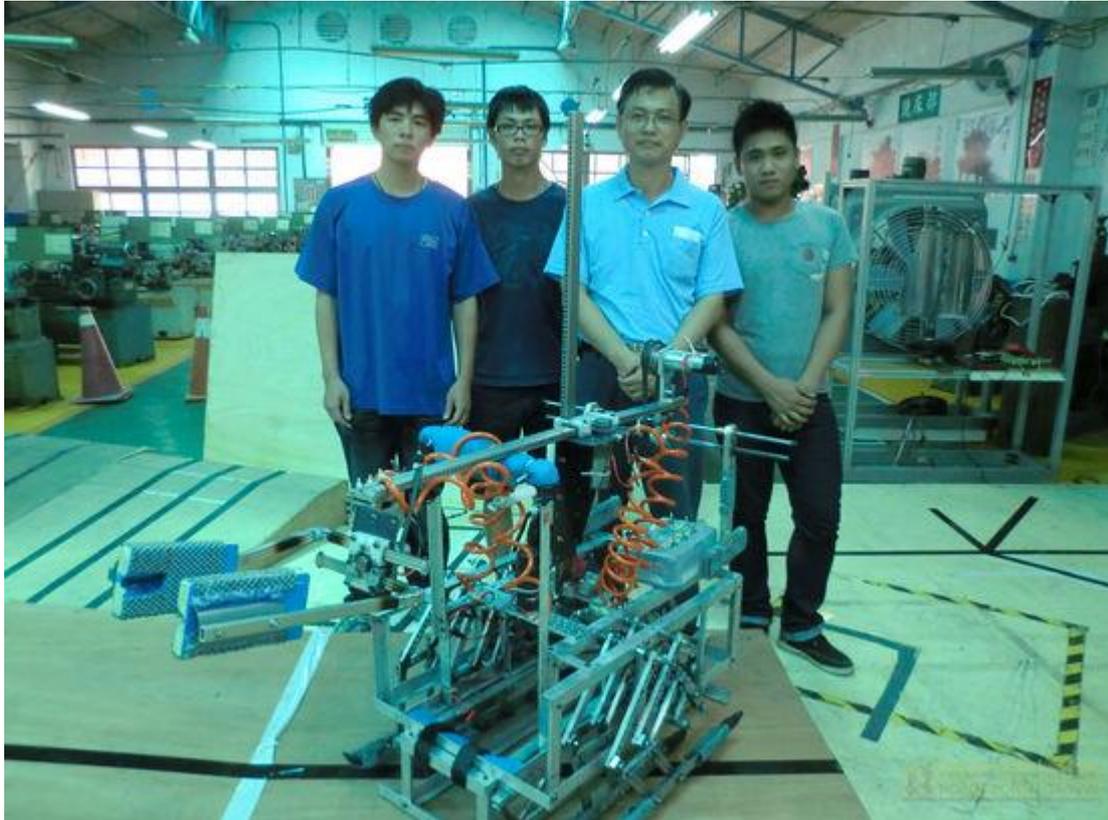


一、基本資料

組別：遙控組 學校名稱：南榮科技大學 隊伍名：TDP-3D 人

二、創思機器人照片

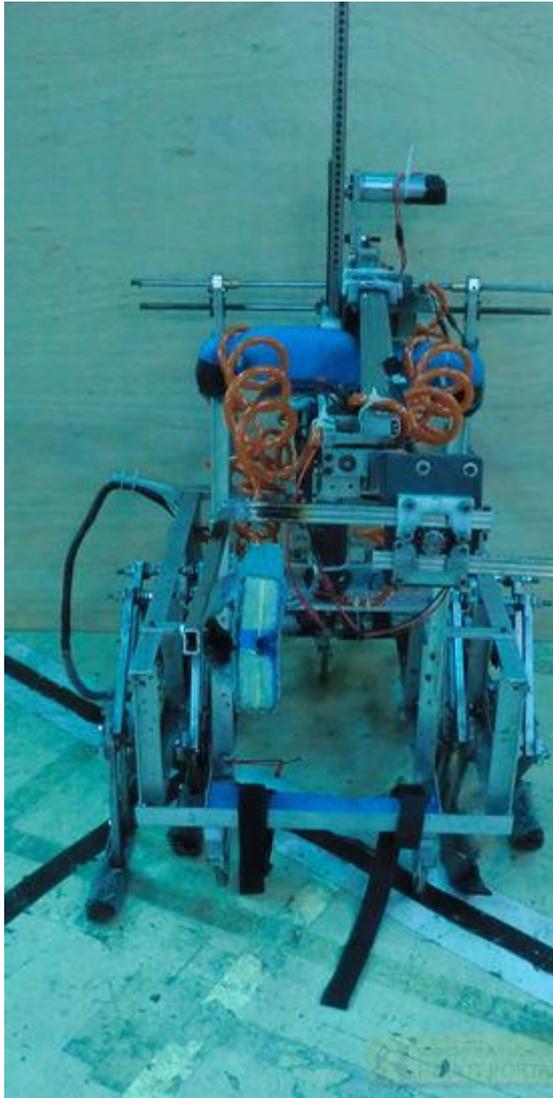
1. 創思機器人 — 特色圖。



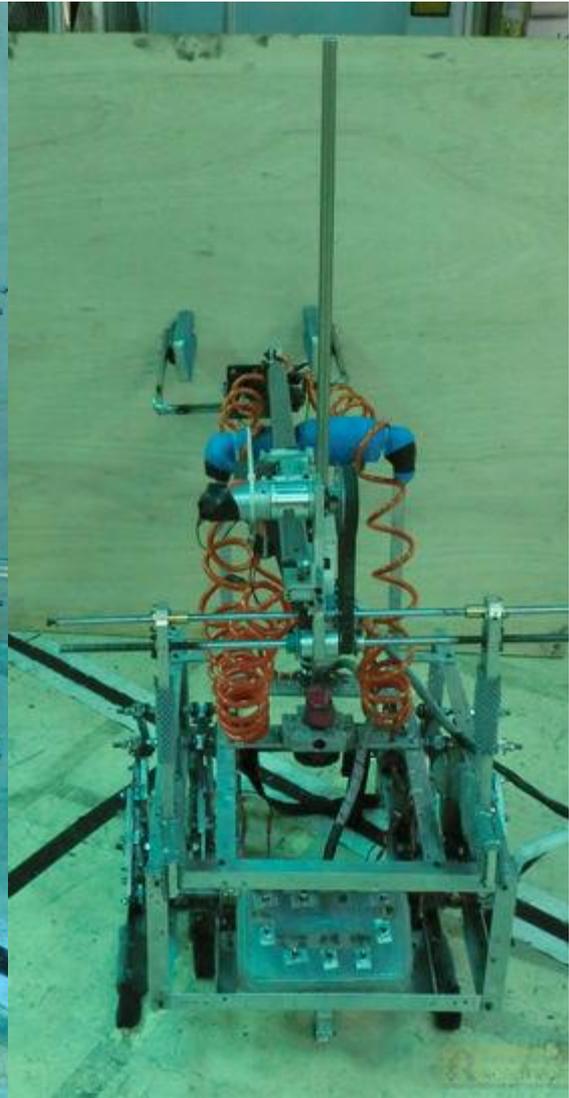
我們的機器人設計以功能性為優先考量，機器人本身為達到比賽規定重量，我們採取輕量化的設計。在機器人身上我們還設計了支架，機台上的支架可以支撐伸縮機構，使其不易因為負荷過大而損壞，也可減少行走時的晃動。

2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。



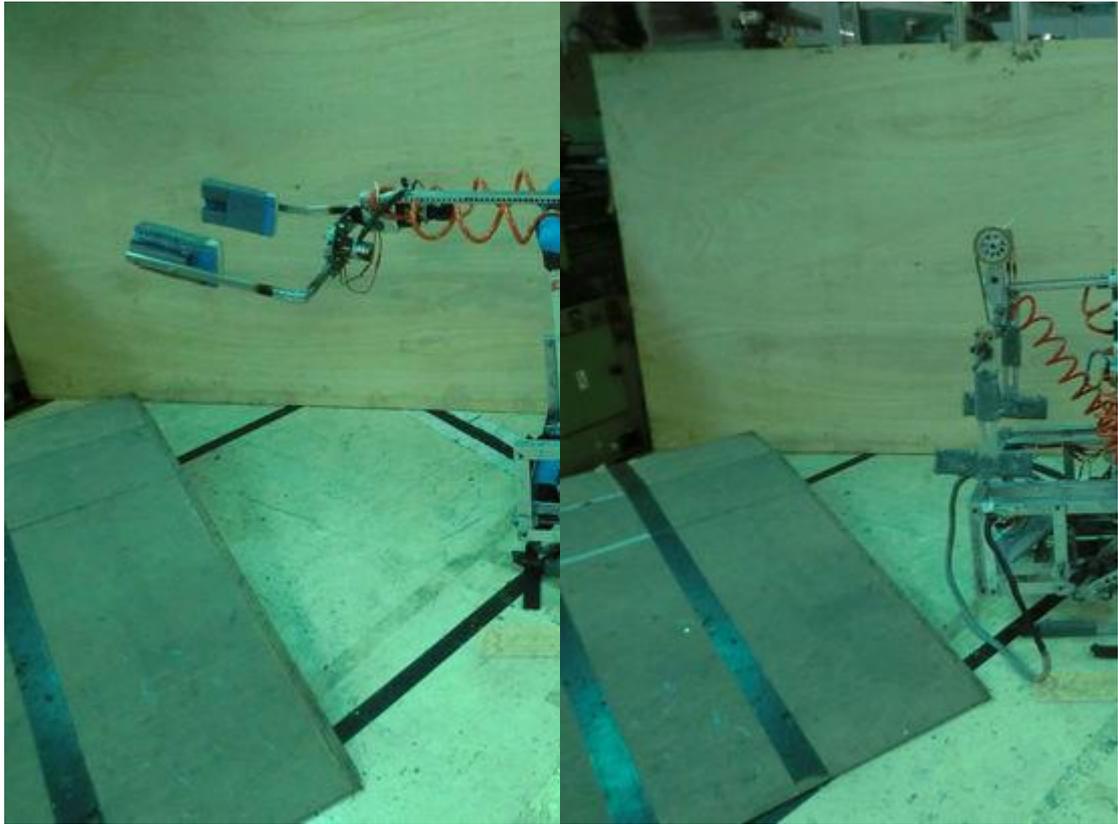
說明：經由銑床、鑽床、車床等工具機，搭配光學尺，作精密加工。取聖杯夾爪設計為平行左右移動來抓取聖杯及



說明：經由銑床、鑽床、車床等工具機加工一左右螺紋之螺桿，配合一鋼軌達到快速閉合動作來抓放重物。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：足部機構利用車床、銑床、鑽床，因關節複雜須搭配光學尺精準校正加工，減少加工上的誤差，使整組足部機構運作順暢。

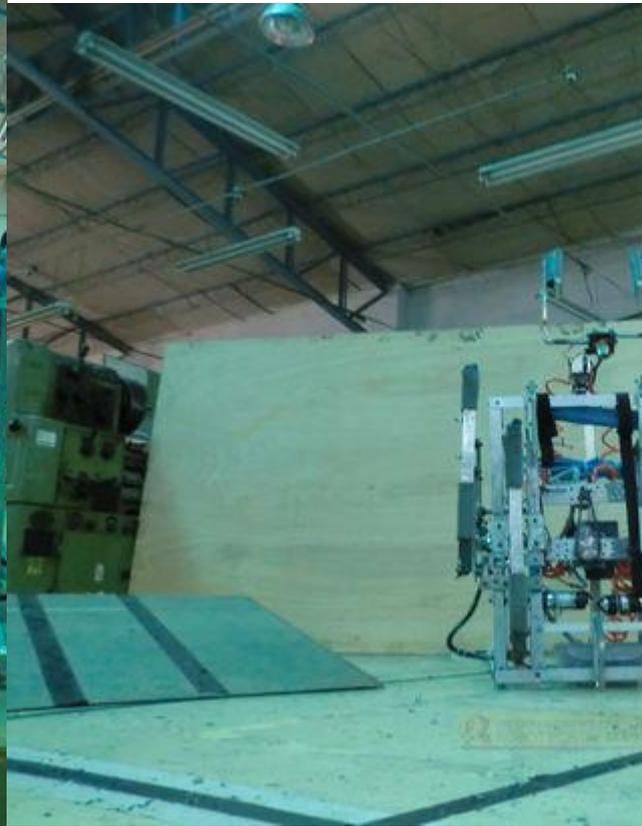
說明：機器人中心軸須能上下、左右及旋轉動作，為本屆競賽得分之核心部分，經由銑床、鑽床，搭配光學尺加工。升降機構的旋轉部分由鏈條鏈輪傳動，上下移動部分則利用齒條齒輪原理傳動，是核心部分之一。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：伸縮機構的左右伸縮則是利用齒輪齒條原理來傳動，是核心部分之一。



說明：底部加裝支撐架使機器人能順利快速通過舊鐵橋。