

## 一、基本資料

組別：遙控組      學校名稱：中國文化大學      隊伍名：陽明山

## 二、創思機器人照片

### 1. 創思機器人 — 特色圖。



### 2. 創思機器人 — 正視圖。

### 3. 創思機器人 — 後視圖。



說明：機器人前端採用較巨大的升降機構，升降機構做鑽孔減重，並於頂端架上掛勾，能夠舉著 4.5 公分上升和下降。

說明：機器人尾端架上框架，框架上鑽了許多小孔以利減重，在於框架上固定升降系統及夾爪，來做夾取聖杯及插銷的功能。

---

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：前端升降系統底下利用鋁管配合齒輪讓整體升降機關可做前後運動，並妥善利用底部空間將電池置於側面。

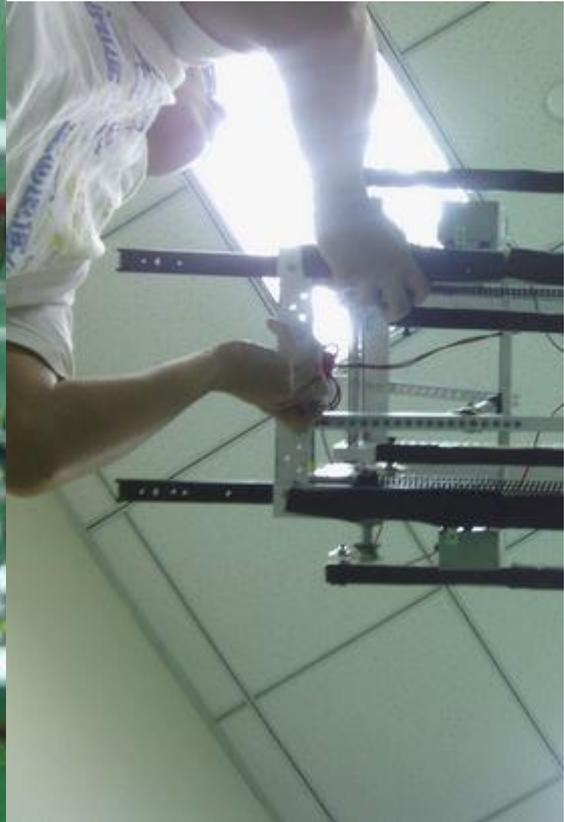
說明：驅動足部機構支馬達置於機器人後方，使用了兩顆馬達來減少單一馬達過於吃力，後方夾爪藉由小馬達讓夾爪變成垂直狀態以插入插銷。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：機器人整體主要結構皆使用鋁材，來增加機器人的剛性。



說明：足部機構採用單邊雙足式機構。