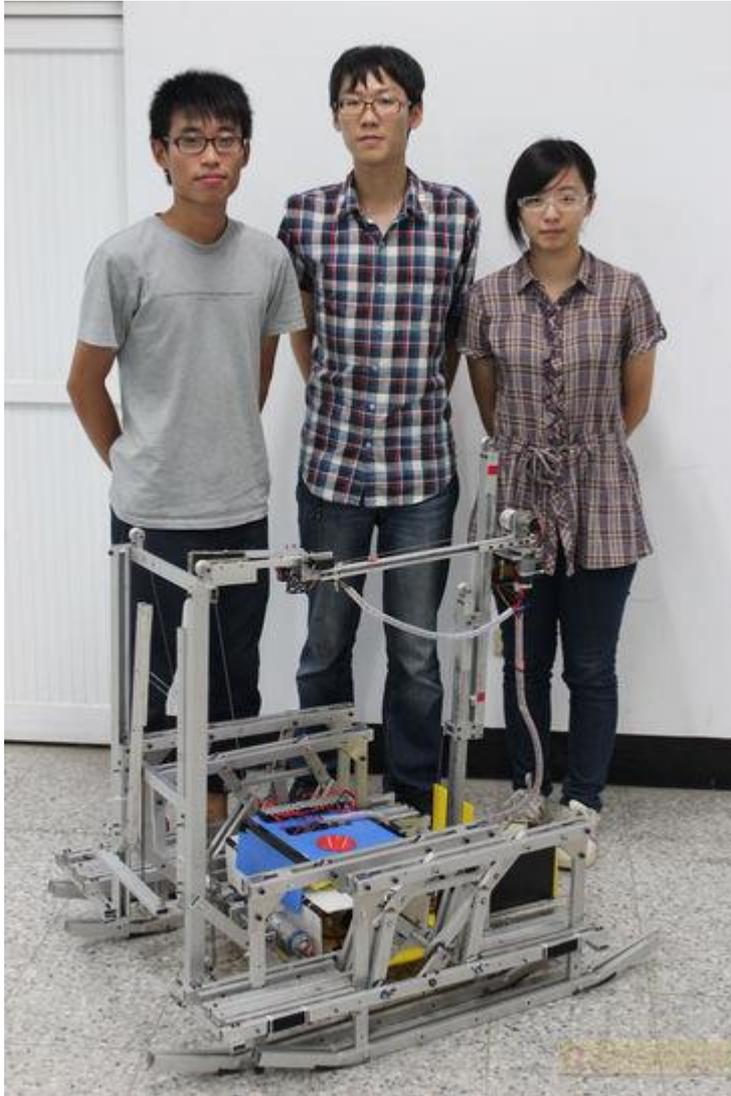


一、基本資料

組別：遙控組 學校名稱：國立高雄應用科技大學 隊伍名：三個傻瓜

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。

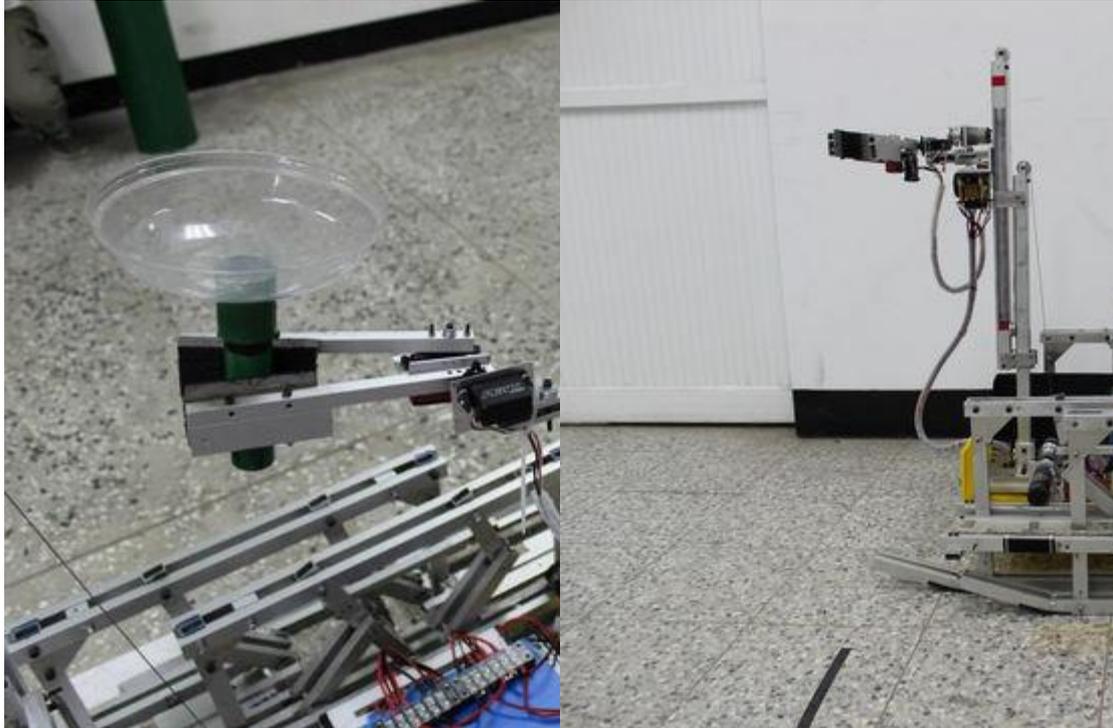


說明：靈感取自堆高機，同樣使用捲線器拉動滑塊方式升降，滑軌採用一般裝潢使用的鋁型材及培林輪組合，減少不必要的力矩，使驅動設計較為簡便。

說明：利用軌道拉升滑輪使手臂垂直升降，手臂可旋轉 270 度，且夾爪有可旋轉 90 度的手腕，機動性能強。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

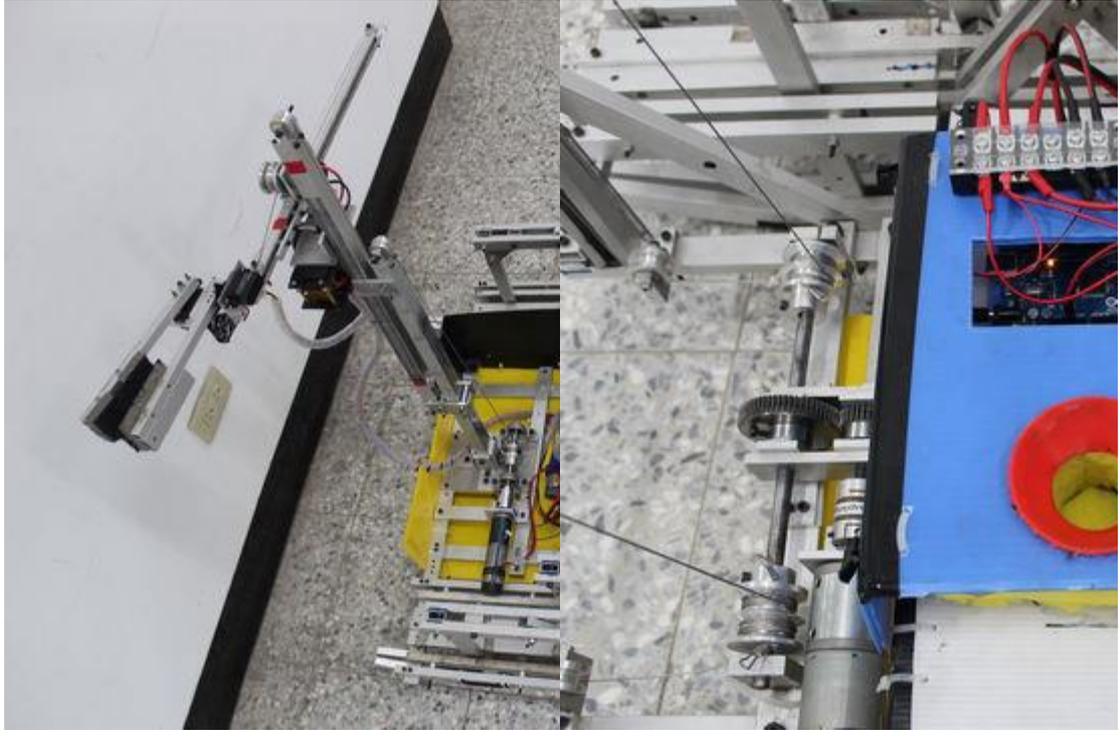
5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：使用曲柄搖桿機構的變化型，特點是行進時機器人本身將維持一固定高度，可減少大幅度的上下振動以預防生命球彈出。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：將電路集中於機器人身體中央，並加裝一層可安置聖杯的聖杯台，利用海綿吸震效果，使聖杯內的乒乓球不易掉出，放入聖盃時藉由漏斗的斜度方便讓聖盃導入台子裡。