

## 一、基本資料

組別：遙控組      學校名稱：高雄應用科技大學      隊伍名：宅急便

## 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：正面的手臂以側放方式裝配在夾聖杯和插銷時可不必轉動 整隻手臂。手臂以齒條前後伸縮。手臂可以上翻，將柱狀物放置於皮帶上，一次夾取和放置所有柱狀物。

說明：後方手臂是為了把重物鏟起來的手臂，且鏟的部分能靠連桿伸縮。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

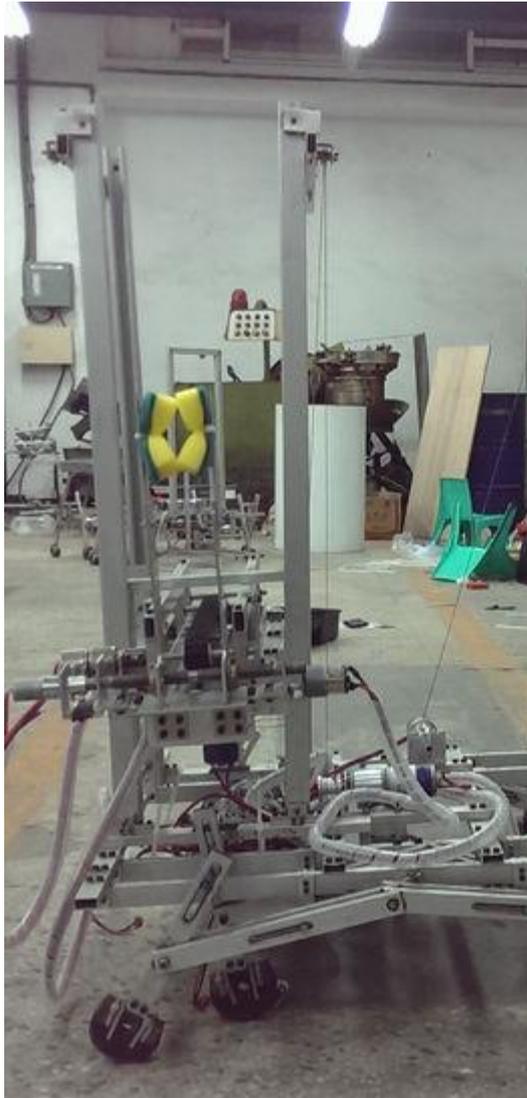
5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：夾持聖杯和插銷的手臂夾爪部分，以螺紋左右牙導桿所設計。 說明：兩隻手臂上升方式都是以繩輪方式帶動。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：俯視圖能清楚看到機器人是以前窗溝滑塊組做升降方式。

說明：機器人的腳是每邊各兩對腳，這樣每邊都會有兩個點著地，能讓機器人走路更穩。