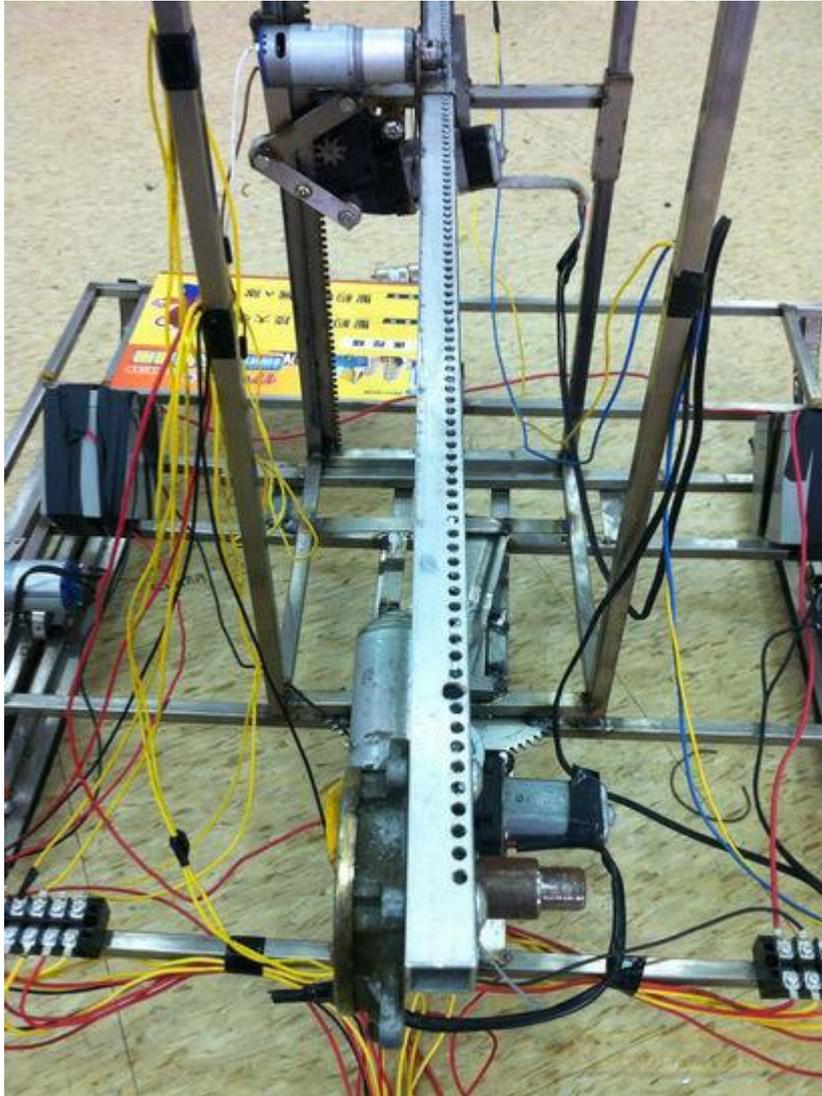


一、基本資料

組別：遙控組 學校名稱：聖約翰科技大學 隊伍名：聖約翰機械 A 隊

二、創思機器人照片

1. 創思機器人 — 特色圖。



這是我們出發前一天在學校拍的，在機台上面我們也最最後的確認了，工具方面都準備完了才跟其他幾組一起搭車下高雄，經歷四個月的加工過程我們失敗了很多但不放棄最後才成功完成，成功的果實終究是甜美的，而在失敗過程中我們也學到了很多，只要不畏懼失敗，成功的門永遠都是為自己打開。

2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。

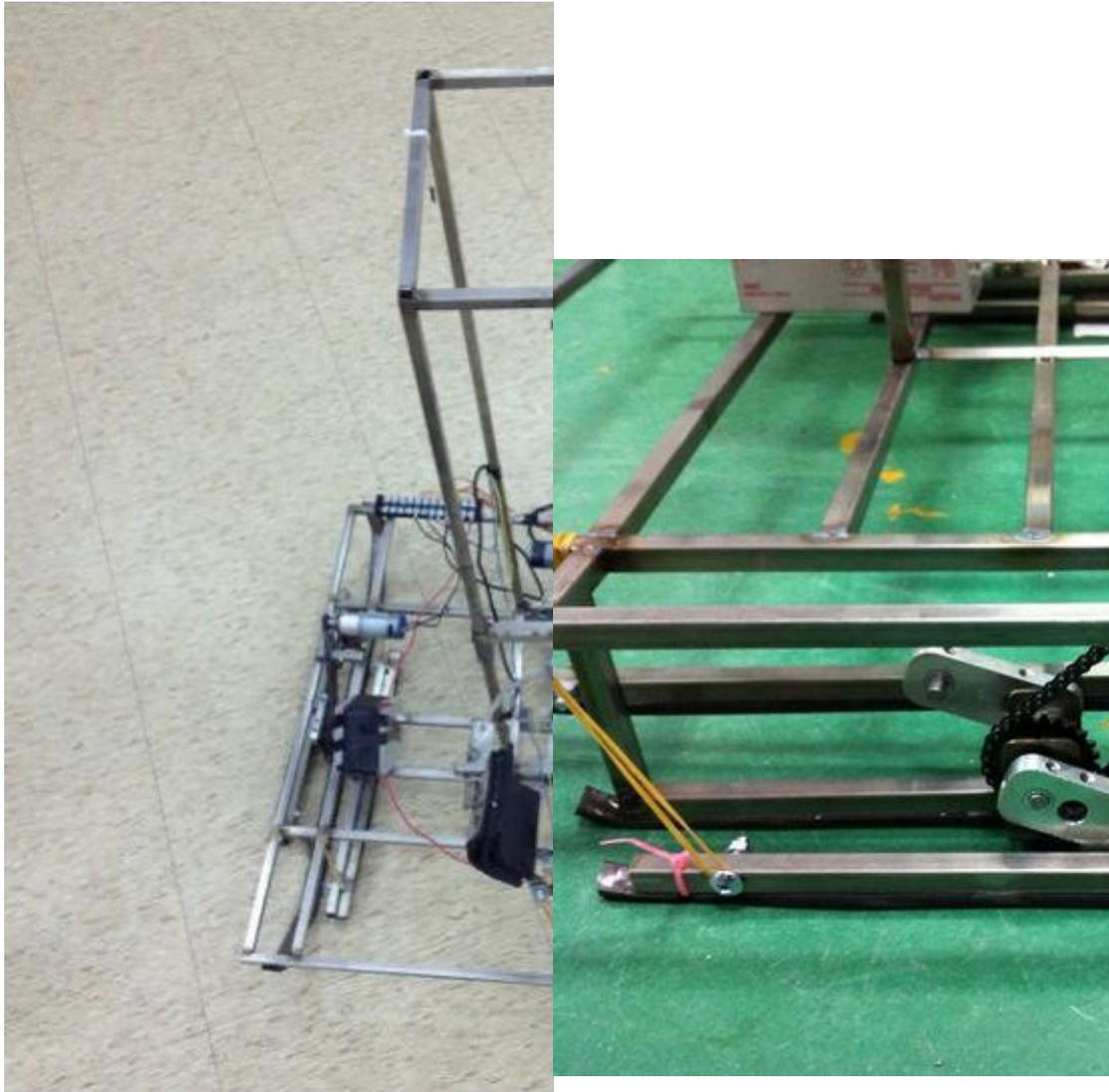


說明：機器人整體以不鏽鋼焊接而成，我們是考慮到必須以強度夠又輕巧，能在比賽前過磅時可以90度的方式插進指定的位置，所以我們最輕的重量來過關，而在走半屏山時也做了一個能夠使夾爪90度擺動的機能防止不倒，最主要就是能再行走方面構，這有點像釣竿一樣利用後方馬達捲動鐵線來使前方夾爪能夠上下擺動。

說明：後面利用捲線器把線捲起讓夾爪可做90度垂直，再插銷關卡中因為我們是考慮到必須以強度夠又輕巧，能在比賽前過磅時可以90度的方式插進指定的位置，所以我們最輕的重量來過關，而在走半屏山時也做了一個能夠使夾爪90度擺動的機能防止不倒，最主要就是能再行走方面構，這有點像釣竿一樣利用後方馬達捲動鐵線來使前方夾爪能夠上下擺動。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：腳的部分黏上軟墊，增加止滑效果，使機器人在行走上能夠比較穩定，說明：在一開始我們利用馬達來帶動爪增加摩擦力也還能使機器人行走時能夠子的上下移動能夠到達夾取聖杯的高更加迅速，而在走舊鐵橋時也能夠順利度，再利用馬達帶動爪子前後移動，再的過關。使用爪子來抓取聖杯。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：因考慮到夾取聖杯和插銷時會有點小誤差，所以我們在機身上加裝了一個能使機身可以做轉動的裝置，夾取聖杯和插銷就可作左右的微調。