

一、基本資料

組別：自動組 學校名稱：國立台北科技大學 隊伍名：離地六公分

二、創思機器人照片

1. 創思機器人 — 正視圖。



說明：採用四顆馬達帶動車輪，使機體有足夠的動力源。

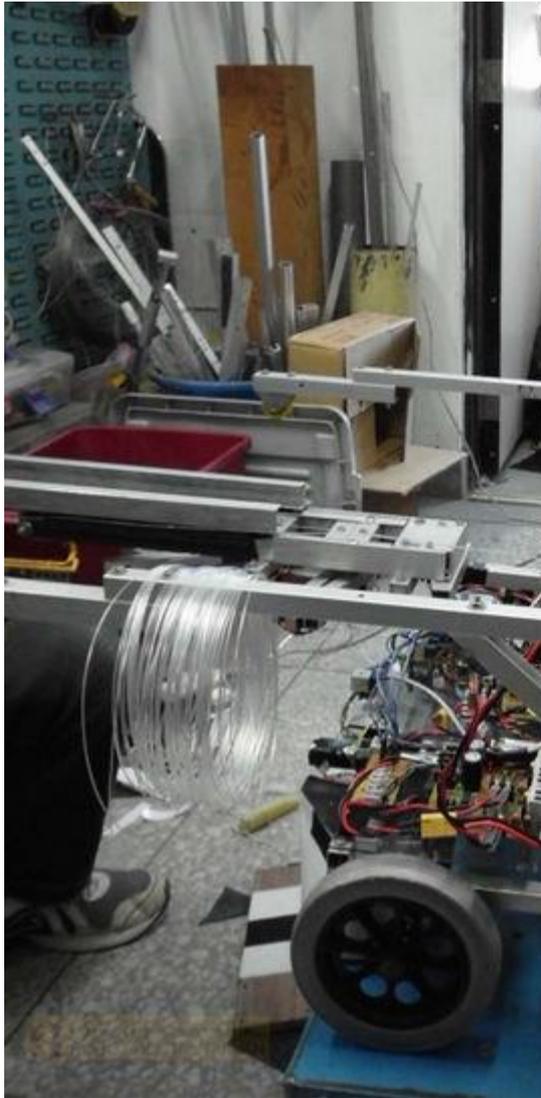
2. 創思機器人 — 後視圖。



說明：以一桿作為馬卡道路通過輔助。

3. 創思機器人 — 右側視圖。

4. 創思機器人 — 左側視圖。



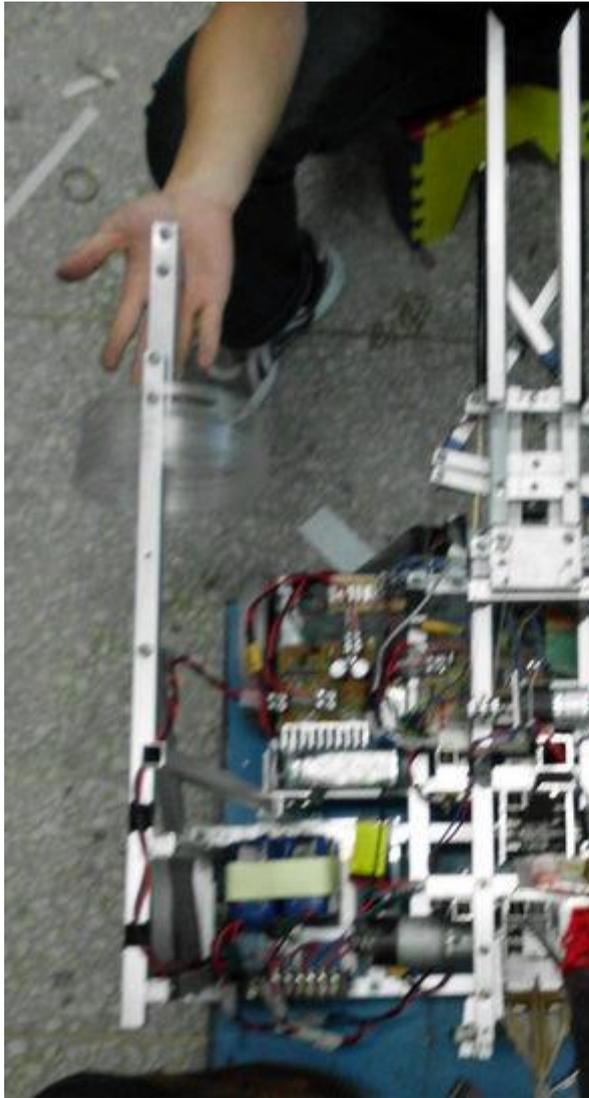
說明：升降機構及輔助升降機構。



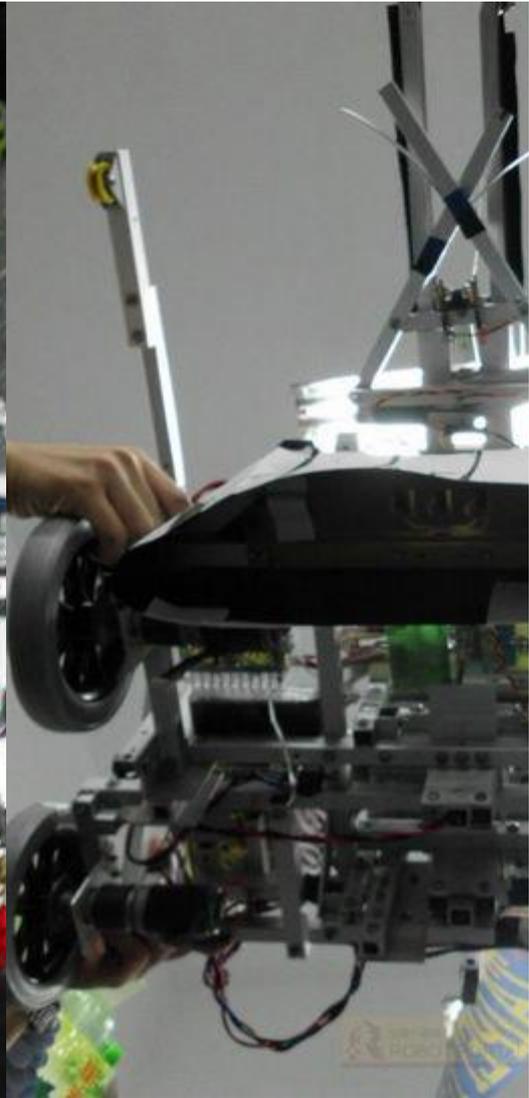
說明：以輔助結構作為馬卡道路升降時之支撐。

5. 創思機器人 — 俯視圖。

6. 創思機器人 — 底視圖。



說明：夾爪選用靈活且易控制之連桿機構。



說明：循線板架於機體前方。