

一、基本資料

組別：自動組 學校名稱：國立臺北科技大學 隊伍名：小炫瘋

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。



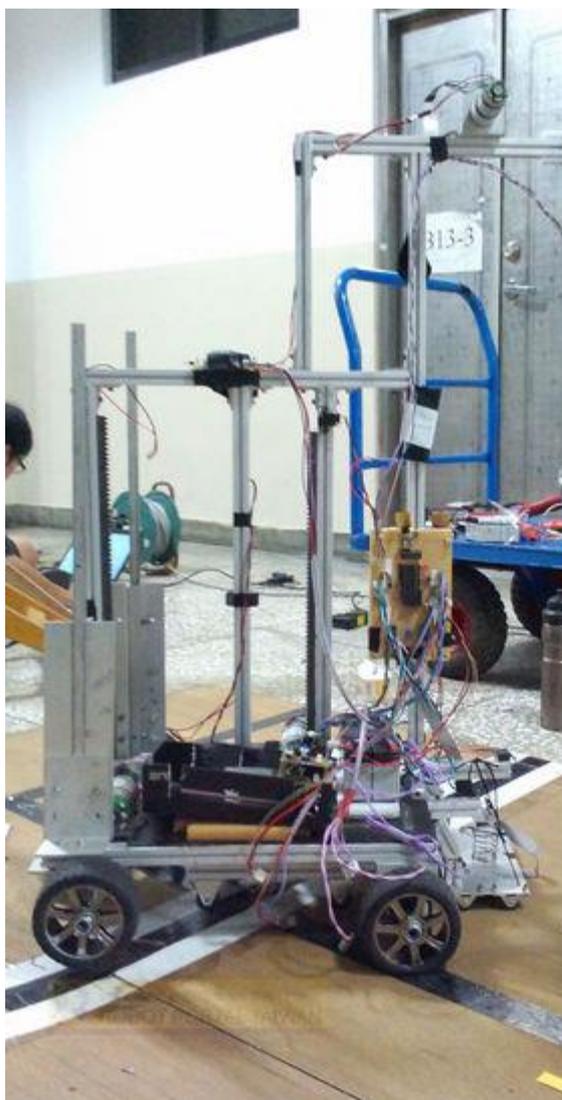
說明：使用鋁擠型，讓整體結構穩固、乾淨俐落。



說明：後方採用牛眼萬向輪，所以轉彎易控制，旋轉中心也好抓。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：使用兩組齒條來進行升降，前升沒有驅動，只有輔助輪。



說明：使用兩組齒條來進行升降，後升有驅動，再升起來時可使機器人往前。

6. 創思機器人 — 俯視圖。 7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：夾爪使用馬達拉線的方式驅動，和簡單的連桿機構，一瞬間就可以把聖杯夾緊，所以可隨著重心的改變來保持平衡。



說明：前輪使用 2 顆 24V，齒比 61 的馬達來驅動機器人，循線板在旋轉中心前，設計成不論何種坡度都可以貼在地面的設計。