

一、基本資料

組別：自動組 學校名稱：南臺科技大學 隊伍名：登山株式會社

二、創思機器人照片

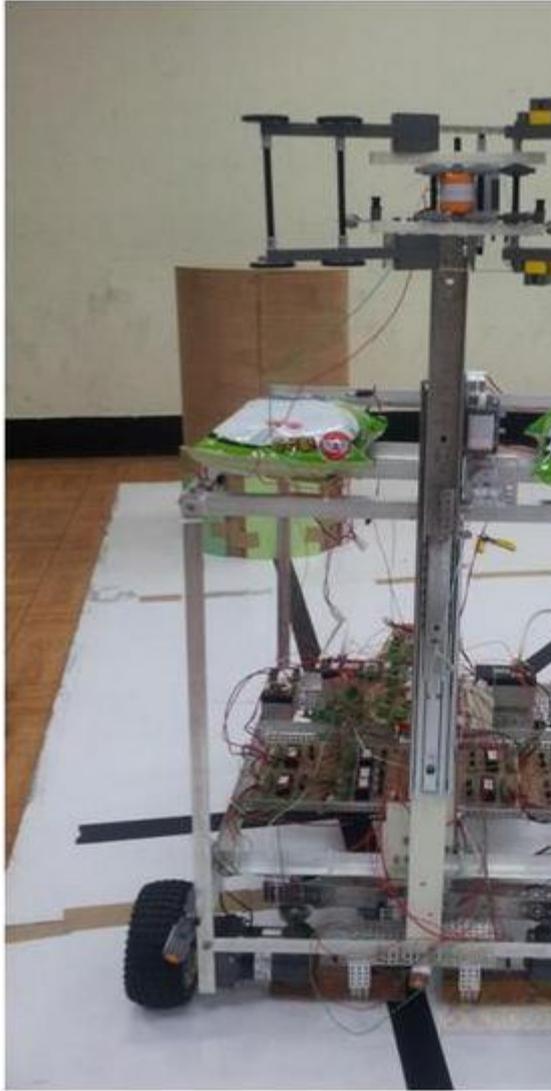
1. 創思機器人 — 特色圖。



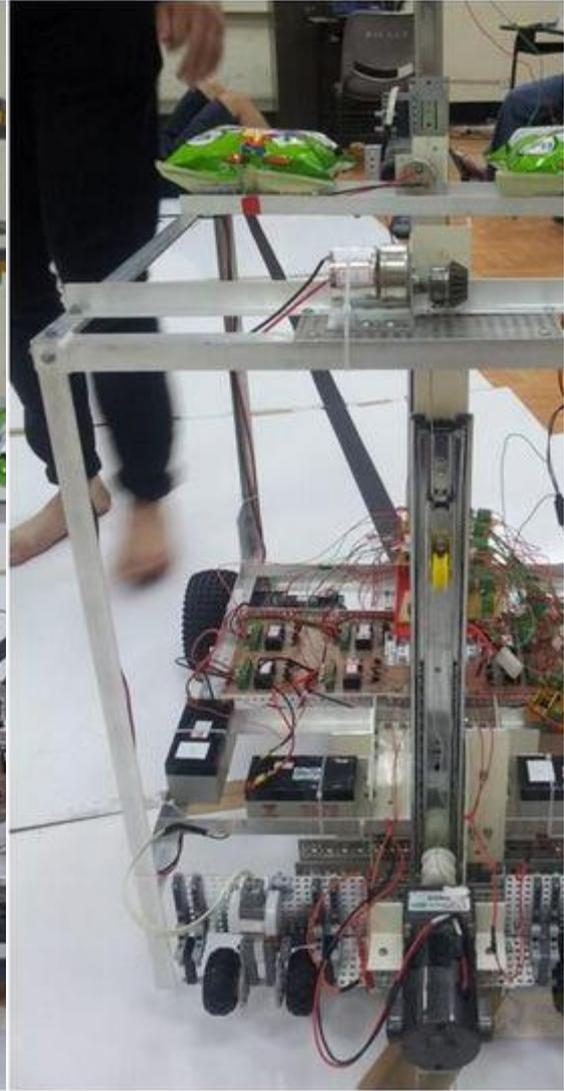
乖乖讓空軍一號乖乖。

2. 創思機器人 — 正視圖。

3. 創思機器人 — 後視圖。



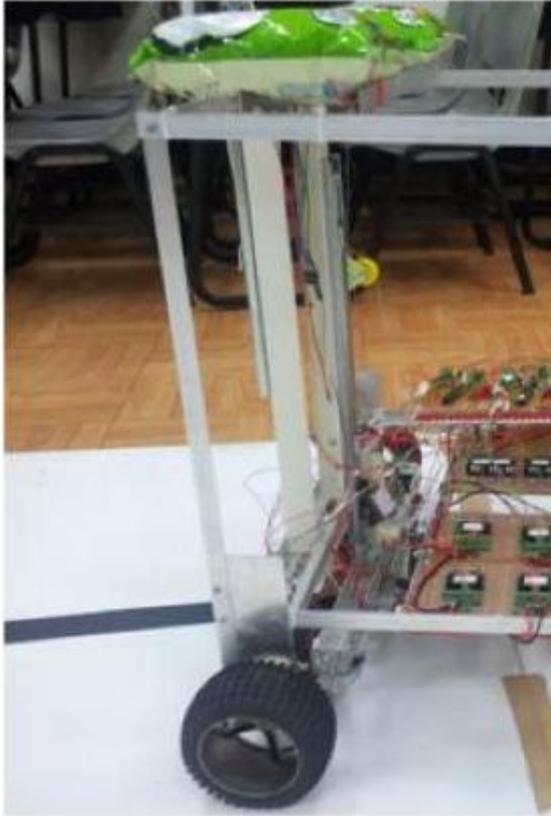
說明：經由 LEGO 零件組出來的夾聖杯的爪子，利用捲線器支機構，帶動滑軌移動，而觸碰感應器碰觸，確認它達到最高點。車體前方觸碰為偵測是否到達「抓取寶物區」與「置放寶物區」。



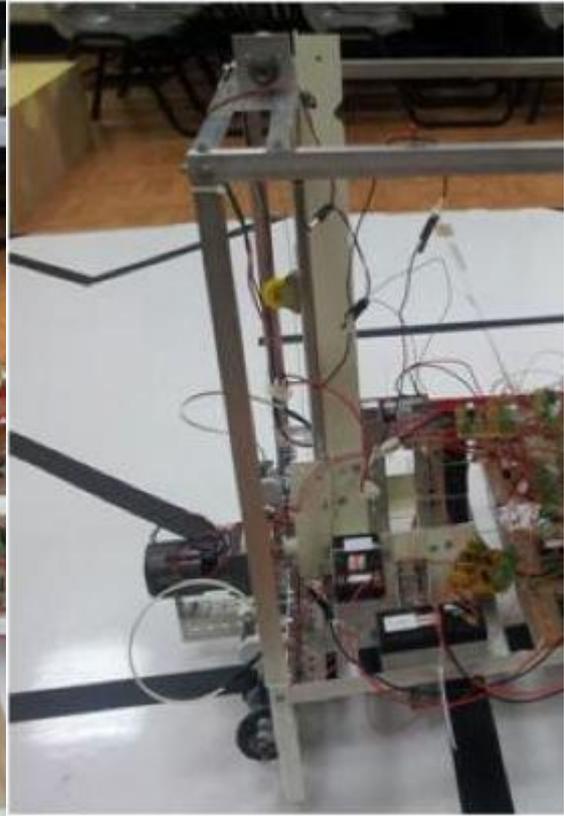
說明：後方大型馬達為後輪之帶動升降機構的捲線器來帶動滑軌移動。LEGO 馬達為抬高車體後，車子移動之動力。

4. 創思機器人 — 右側視圖。

5. 創思機器人 — 左側視圖。



說明：右邊四塊板子為馬達(1、6、7、8 號)驅動板。



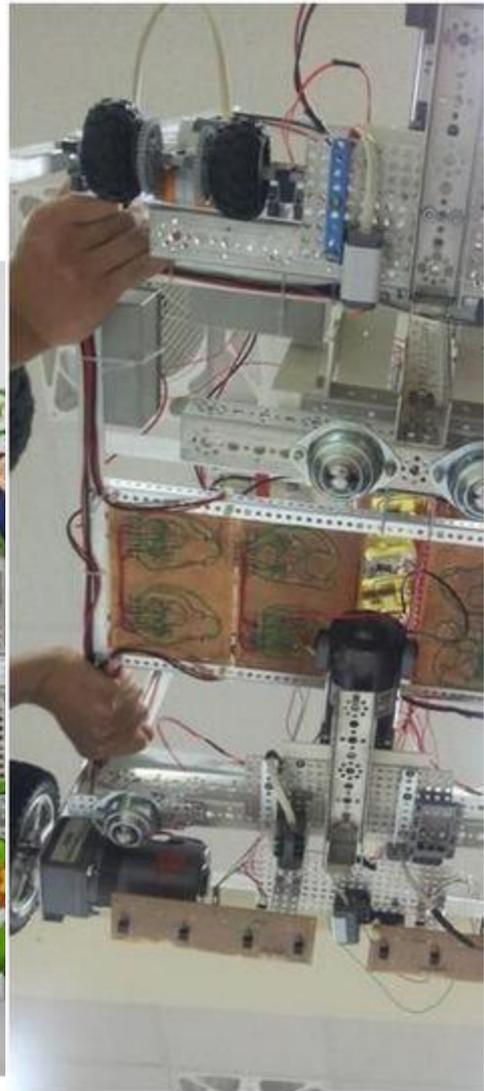
說明：左邊四塊板子為馬達(2、3、4、5、9 號)驅動板。

6. 創思機器人 — 俯視圖。

7. 創思機器人 — 底視圖。



說明：兩顆小型馬達為捲線裝置帶動滑軌縮回車體內。



說明：下方大型馬達為前輪之帶動升降機構的捲線器來帶動滑軌移動，將車身抬高，以利通過馬卡龍道路。使用萬象滾輪為車身的支撐點。底下兩組自製 CNY-70 紅外線感應器，使用於追線。