

# 參賽隊伍人員及機器人簡介

## Team Member and Robot Introduction

組別：遙控組

指導老師：蘇國和

學校名稱：中國文化大學

隊伍名：救援 R E A D Y ~ G O !

(School : ) Chinese Culture University

(Team name : ) Rescue READY ~ GO!!

### 壹、參賽隊伍人員：

一、指導老師 蘇國和

二、組員 莊昀儒 鄒文偕 盧鈞誠

### 貳、機器人簡介

#### 一、構想與策略分析

一、構想：用可移動的的生活用品來製作機器人。

二、策略分析：走完全程為主要目標。

1. 以速度為重，抓娃娃為其次，掛到纜車為參。

(1) 先做出腳步機構，足部可行，再做夾取機構。

(2) 夾取機構可行，才做升降機構。

#### 二、機構設計

1. 機身

(1) 使用角鋁、軸承、齒輪與磨光圓棒搭成。

2. 控制盒

(1) 以在籃子上加上搖頭開關，並鑽洞加上線路。

3. 夾取機構

# 參賽隊伍人員及機器人簡介

## Team Member and Robot Introduction

(1) 以寶特瓶夾取娃娃。

### 4. 升降

(1) 釣竿充氣升起，煞車線使其下降。

## 三、輪子驅動設計

一、驅動設計：一邊一馬達，一邊一對腳。

## 四、電路設計

一、電路設計：以簡單的搖頭開關控制各機構。

## 五、組裝、測試與修改

一、組裝：

1. 以塑膠椅搭固定各機構。

二、測試：

1. 走路約 10 m / min。

2. 娃娃夾取為一次性。

3. 電瓶充電約 20 分。

## 六、機器人創意特色說明

一、特色說明

1. 機身

(1) 一邊一對腳達成雙倍速。

# 參賽隊伍人員及機器人簡介

## Team Member and Robot Introduction

### 參、參賽心得

首先，感謝 TDK 和教育部舉辦這麼有意義的活動，讓我們在大學生活中留下了各種的回憶。

再來，感謝整個製作與競賽過程中，負責指導我們的鍾清枝教授，以及中國文化大學工學院機械工程系的江毅成教授及蘇國和支持與鼓勵，讓我們可以將學校所學的理论課程與實際應用作結合。