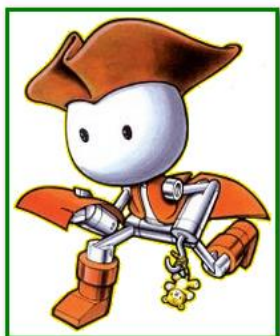


Games 歷屆競賽 - 第十四屆 機器人風城尋寶 - 遙控組資訊 101020 >>

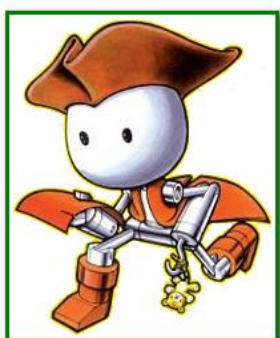
EDB - MAR 6, 2008 (上午 12:27:30)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：學 校名稱：南榮技術學院 隊伍名： 家熱服



顏汝容 老師

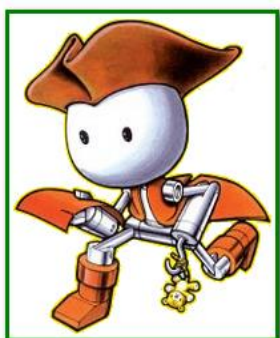
擅長於材料分析幫助學生選用材料與材質、分析剛性及強度來完成這次的競賽。



呂忠鍵

組 長:

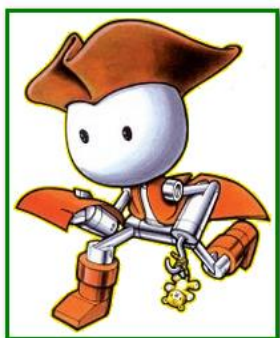
隊長兼維修員。綜合大家的想法評估執行與否、配線、採買、機體測試、場內加工。



林俊廷

組 員:

文書處理兼維修員。設定所需材料尺寸、車床加工、撰寫書面報告、場內加工。



鄭軻旭

組 員:

操控手兼維修員。收集資料、採買、銑床加工、拍照紀錄、場內加工。

機器人特色

整體機體：由四支行走機構與許多伸縮桿所組成。伸縮桿分別可伸出 50mm、30mm、16mm 來通過第二關。在機體裡面有我們的行走機構，外面前後有可升降的輪子，左右有橫向伸縮，我們善用了機體的每個地方，在外觀上像一個十字型。

概說

行走機構我們是固定腳的中間利用馬達轉動來達到腳接觸地面、離開地面的動作前進，並在腳的另一邊裝一個方向相反的。當左邊的腳接觸地面時右邊則離開地面，兩隻腳為一組，而裝一組的話只能前進，所以我們在機子裡面裝兩組，為了能夠變換方向。

機構

升降機構:在鋁桿上鑽間距相同(配合齒輪模數)、大小相同的洞，再用塑鋼做成U字型，將它固定在鋁桿的上下方，使鋁桿只能上下移動，最後固定齒輪，齒輪固定的越穩升降起來就越穩。

底盤

我們把底盤該伸長的地方加長減少伸縮感伸出的距離，在底盤裡面放兩組行走機構，外面裝可以升降的輪子，並把多餘的地方往內縮形成一個十字型。響後面關卡的順利性。

控制

1 · 右腳前後。 2 · 左腳前後。 3 · 前伸縮上下。 4 · 後伸縮上下。 5 · 後伸縮右輪前後。 6 · 後伸縮左輪前後。 7 · 橫向伸縮出入。 8 · 橫向伸縮右邊伸縮下降上升。 9 · 橫向伸縮左邊伸縮下降上升。 10 · 橫向伸縮右邊後輪前後。 11 · 橫向伸縮左邊後輪前後。

機電

我們用車用鋰電池兩排 12V 作為我們的電源，開關選用 6P 的彈回開關達到正反轉動作，先將電源接在每個 3、6，再將每個 3、4，1、6 交叉接在一起，目的在讓開關向上向下通電，在馬達接在每個開關的 2、

參賽心得

比賽的過程中會遇到一些困難，變的沒有動力，休息一下再出發，總會有不一樣的發現，我們就這樣一直做下去，也在過程中技術不足，經過同學間或老師的指導所獲得的成長。

| |
|--------------------|
| ET1.d,ET1.e |
| ET2.b,ET2.d,ET2.f |
| |
| |
| MT1.b,MT1.d,MT1.a, |
| MT2.b |
| WT1.c |
| WT2.a |
| WD1.b,WD1.d,WD1.e |
| |