

第 17 屆 TDK 盃全國大專院校創思設計與製作競賽

機器人特色簡介

填寫日期: 2014/10/27

基本資料

組別：遙控組

學校名稱：國立臺北科技大學

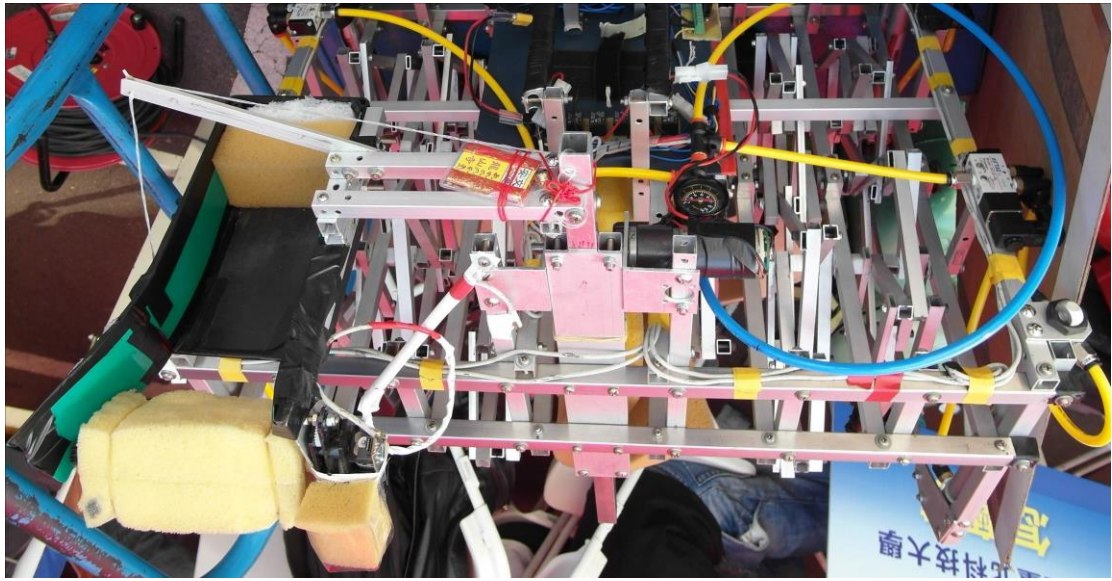
指導老師：許華倚 助理教授

隊伍名：Athena

機器人特色簡介

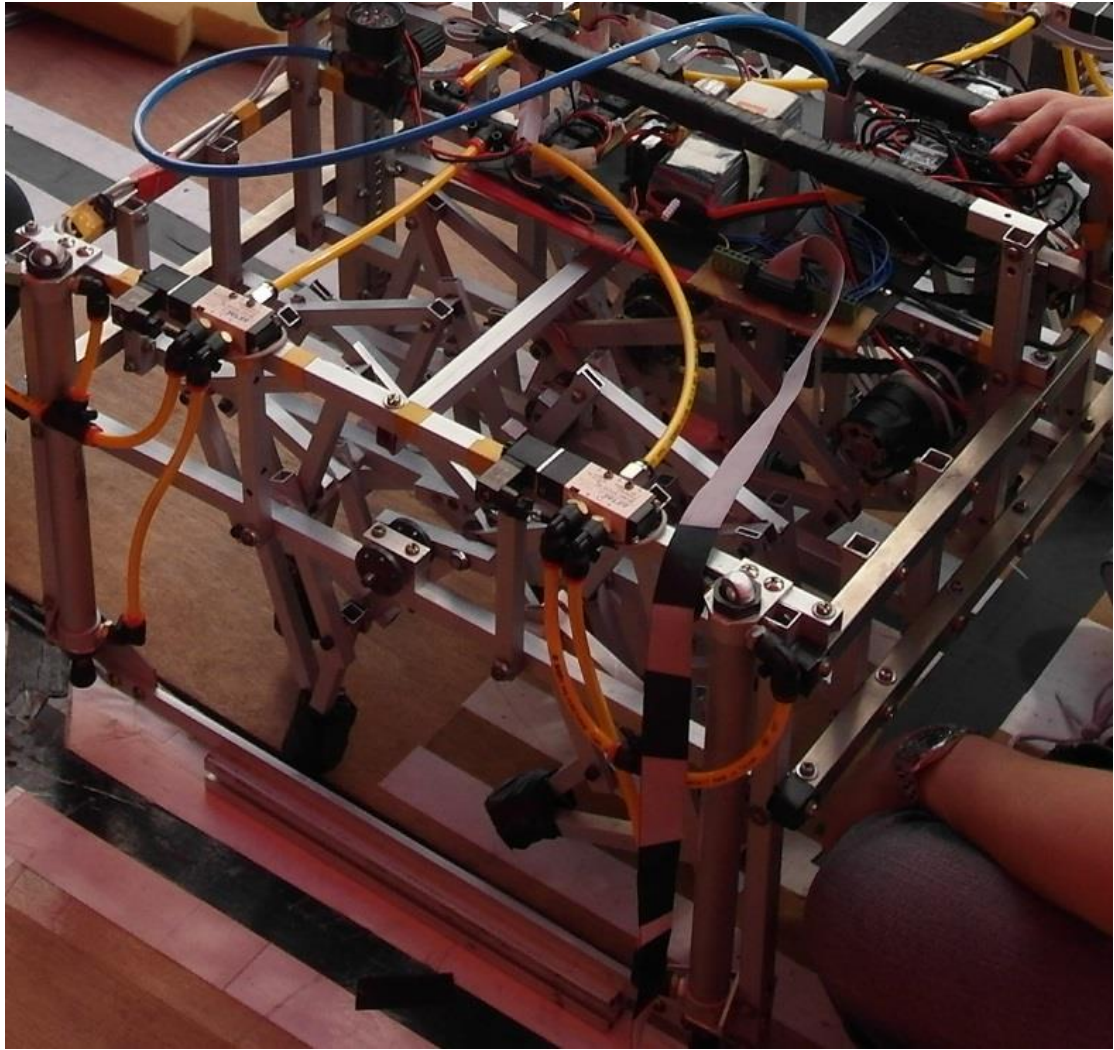
我們這組的機器人，經過考慮過後我們決定以仿生獸為足部機構，選擇的原因是其機構能夠快速行走且穩定。然後以足部機構為底座，在其上方搭一個平台。在平台的前方裝手臂來夾插銷用的，手臂是採用類似堆高機的機構，而夾爪是先決定用類似夾爪玩具的方式。在平台四面架設彈跳機構，中間放置動力源，輔助彈跳機構作動。

Fig.1. 創思機器人 --- 正視圖。



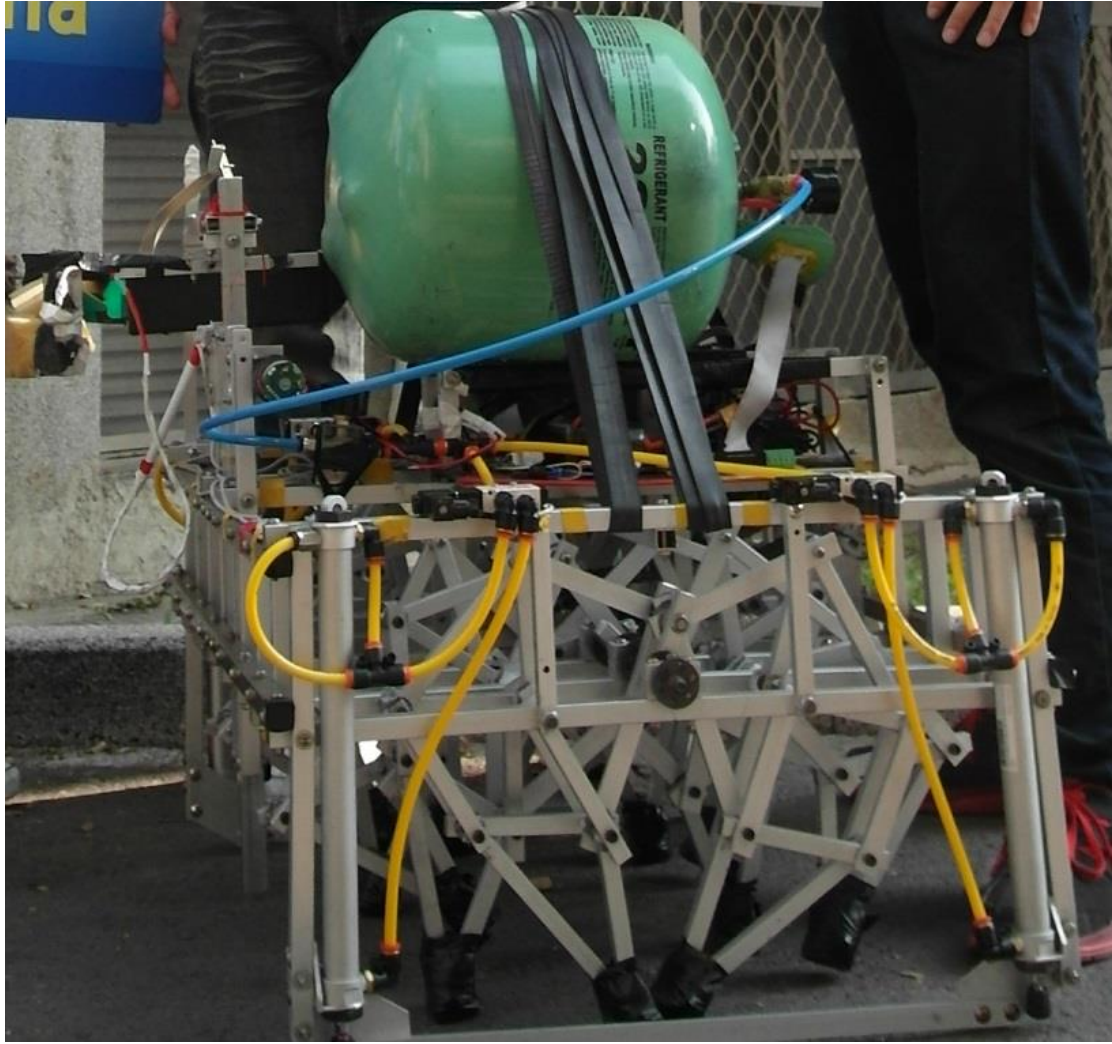
圖片說明:(正視)

Fig.2. 創思機器人 --- 後視圖。



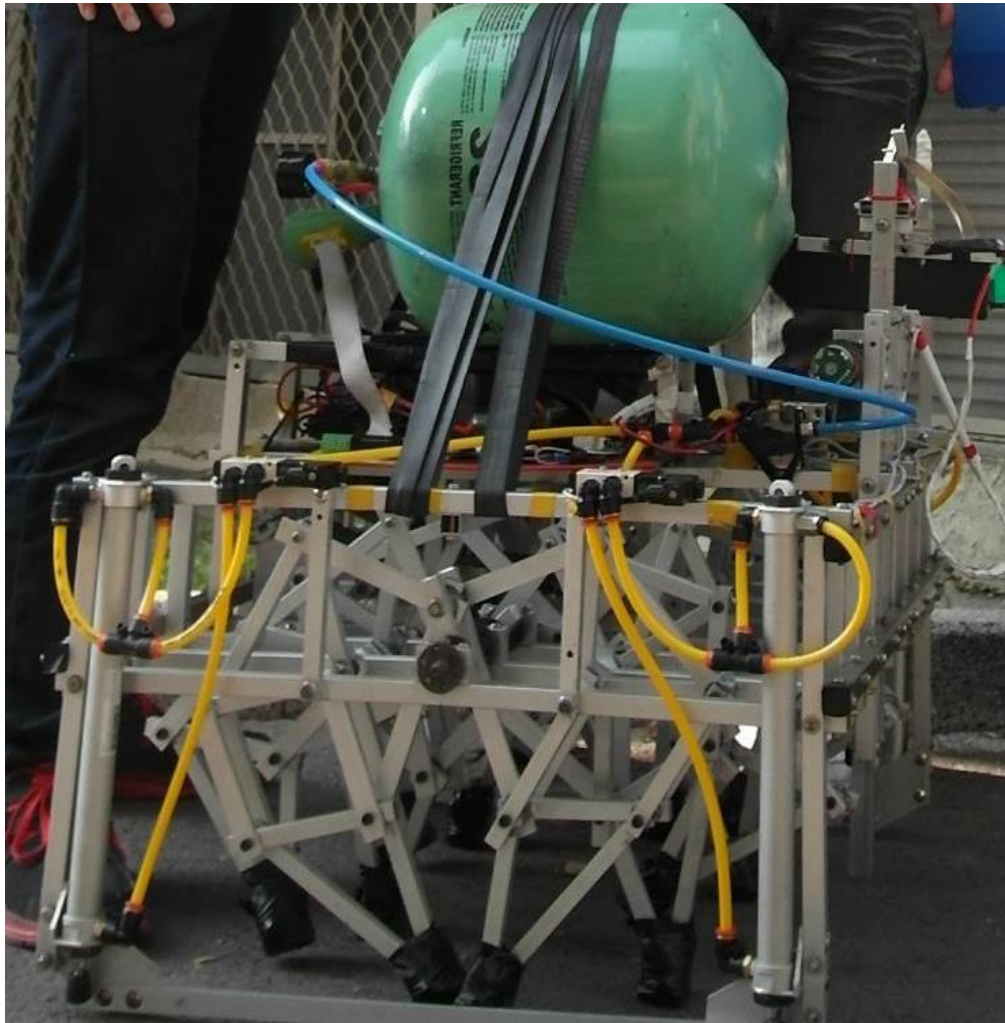
圖片說明：後視

Fig.3. 創思機器人 --- 右側視圖。



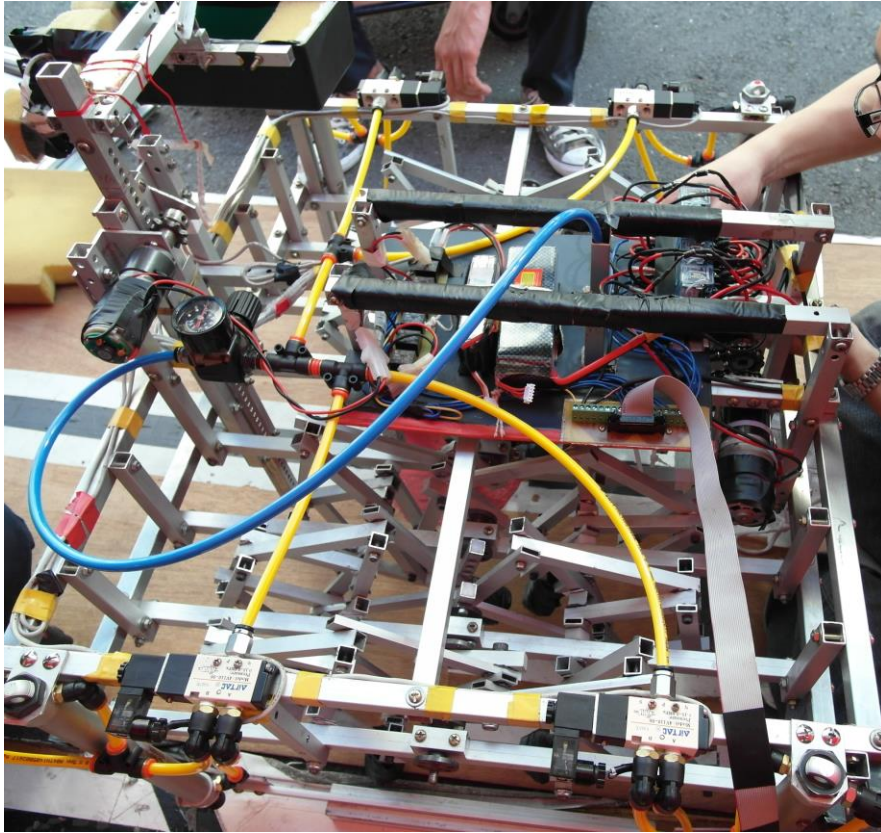
圖片說明：右側視

Fig.4. 創思機器人 --- 左側視圖。



圖片說明：左側視

Fig.5. 創思機器人 --- 俯視圖



圖片說明：俯視

Fig.6. 創思機器人 --- 底視圖。



圖片說明：底視

Fig. 7. 創思機器人 --- 特色圖。



圖片說明：組員與機器人之合照