

# 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：2014/10/18

### 基本資料

組別：遙控組

學校名稱：中國文化大學

指導老師：鍾清枝

隊伍名：SCL

## 機器人特色簡介

1. 創意腳：腳著地即貼地而且往復運動。(試驗 12 次的結果)
2. 手爪以滾動取放，取得容易且不意掉出。(試驗 10 版以上)
3. 機架以一體式完成，減輕重量，少接頭，少重量。
4. 手臂只用兩個自由度，方便操作，直覺控制。
5. 四顆馬達使用聯軸器達到同步運動，四顆馬達同步減少浪費能量，達到最佳效能。
6. 聯軸器除了達到同步之功能外也增加兩邊機架之結構使機體更穩健。
7. 汽缸單出氣口達到節省氣量，所需帶之氣瓶也大量減少達到減重的目的。
8. 汽缸即為機架之中心結構，減輕重量達到無所不用其極的製作概念。
9. 鋁軌當手臂重量在 1Kg 以內，達到低重量的製作理念。

Fig.1. 創思機器人 --- 正視圖。

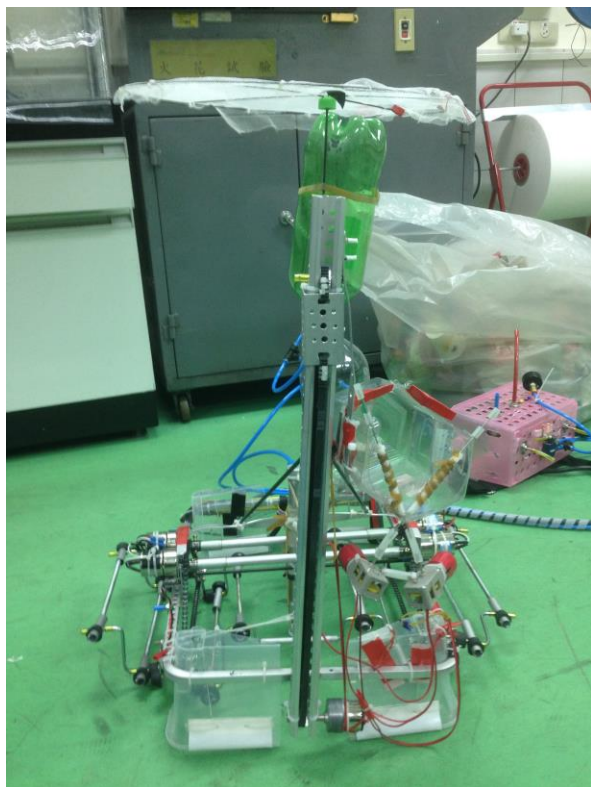


Fig.2. 創思機器人 --- 後視圖。

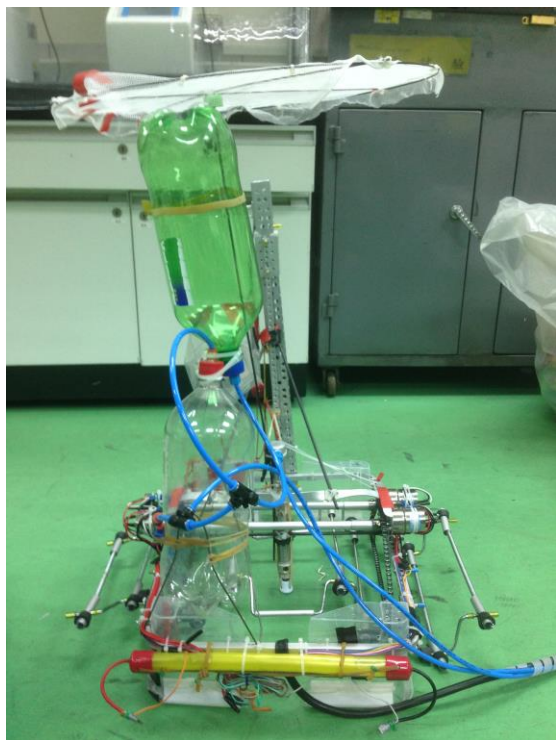


Fig.3. 創思機器人 --- 右側視圖。

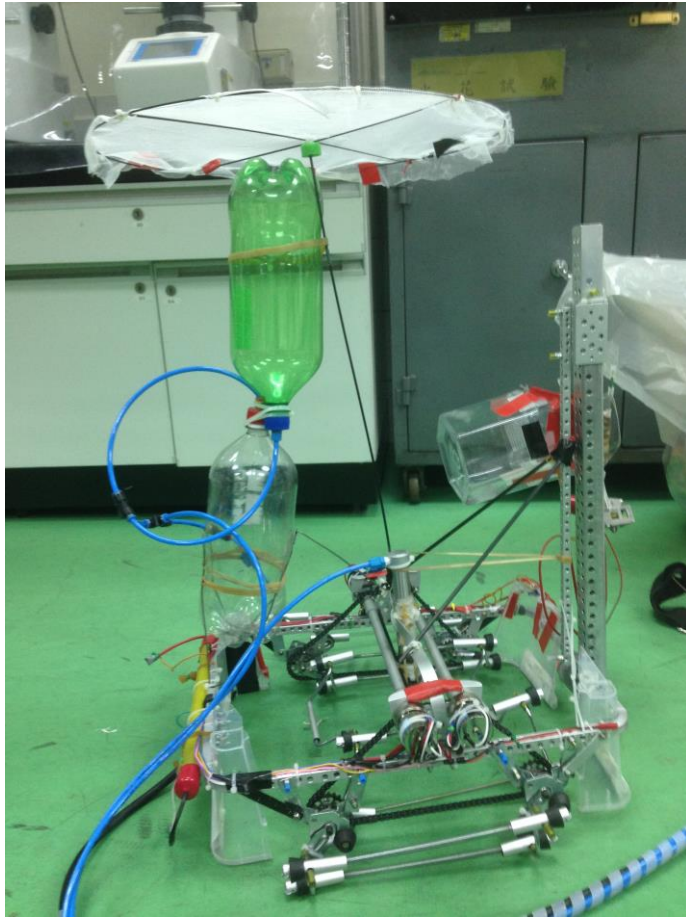
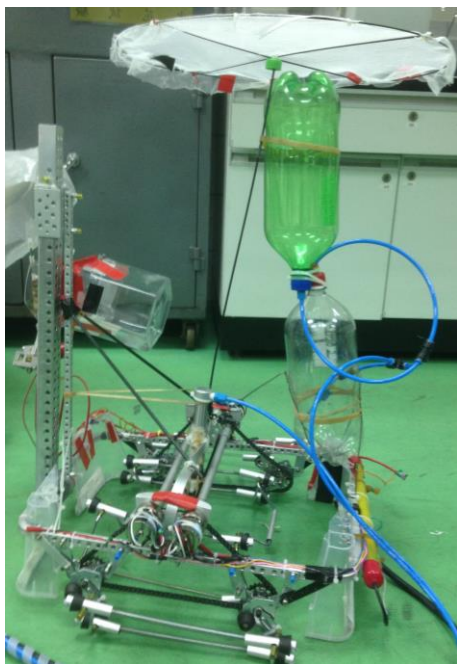
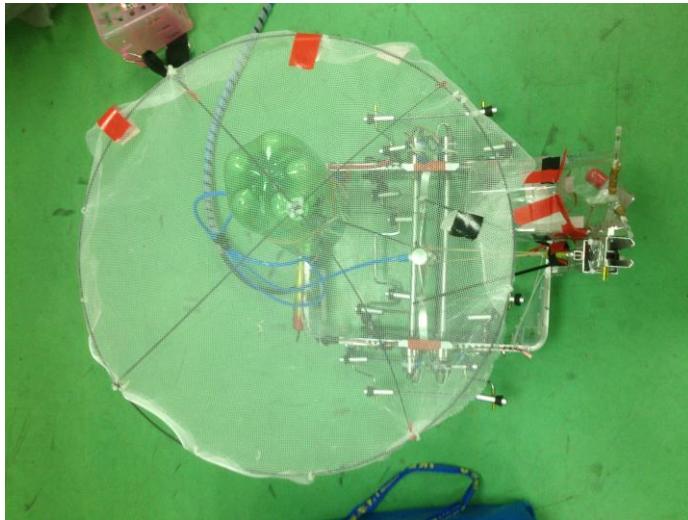


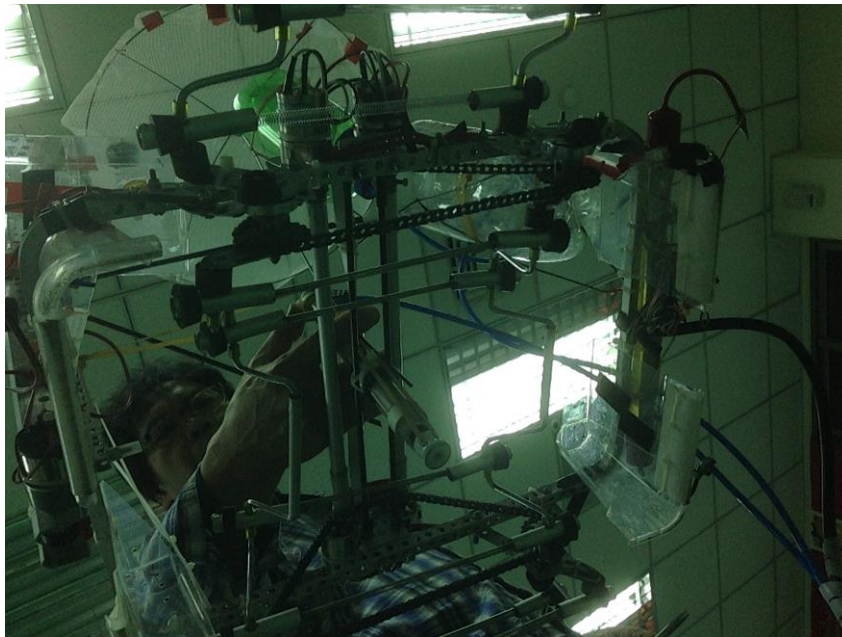
Fig.4. 創思機器人 --- 左側視圖



**Fig.5.** 創思機器人 --- 俯視圖



**Fig.6.** 創思機器人 --- 底視圖。



**Fig. 7.** 創思機器人 -特色圖

