

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: 2013/11/5

基本資料

組別：自動組

學校名稱：台灣科技大學

指導老師：蘇仲鵬

隊伍名：NDHU-SFMCL

機器人特色簡介

我們的機器人主要是以希望未來手推車可以自動化移動無須人在施力推為理念進行設計，包含跨過障礙物、以及使用追蹤，未來可把它朝向裝攝影機追中人類或指令方向發展。

我們的跳月機制是利用 4 片彈簧片打擊地面使其彈起，在眾多跳躍裡面算是非常奇特的。

Fig.1. 創思機器人 --- 正視圖。



圖片說明:

前方有感測器以及跳躍機制。

Fig.3. 創思機器人 --- 右側視圖。



圖片說明:

輪胎部分使用全向輪。

Fig.4. 創思機器人 --- 左側視圖。



圖片說明:

輪胎部分使用全向輪。

Fig.5. 創思機器人 --- 俯視圖



圖片說明:

全身用烤肉網製作。