

一、指導老師：廖梨君

二、組員：范文碩（10627016）、吳秉蒼（10627122）

沈立揚（10627096）

三、系統環境：

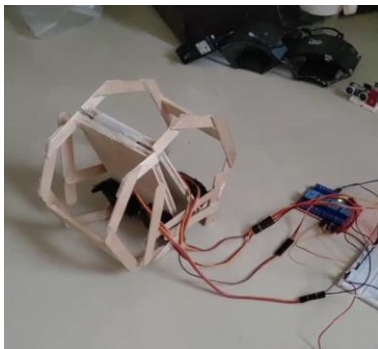
軟體：Arduino IDE、INVENTER 2

硬體：伺服馬達、Arduino 模組、繼電器、電池。

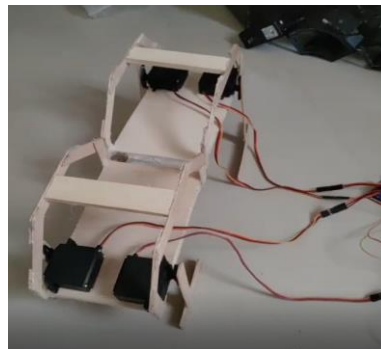
四、系統功能與特色：

(一)功能

1. 本機器人可將身體捲曲變形成球形，並且亦可將身體伸展開來。
2. 本機器人可往前及往後移動。



(a)



(b)

圖一 本專題所設計之變形球機器人 (a) 機器人捲曲成球形，(b) 伸展開的機器人。

(二)特色

本專題以 Arduino 模組控制伺服馬達，帶動機器人之機械結構，並可將機器人變形成球形或伸展開來。機器人可前後移動。