

一、指導老師：廖梨君老師

二、組員：10827450 林泓佑 10827439 馮政傑
10827425 陳禹翔

三、系統環境：

軟體：Tinkercad、Ultimaker Cura、App Inventor、Arduino

硬體：ESP8266開發板、伺服馬達

通訊設備/協定：WiFi

四、系統功能與特色：

(一)功能

1. 三足機械結構設計，可以調整兩足間之角度以任意方向為前進方向，不須太大的迴轉空間。

(二)特色

可利用手機遙控此三足機器人。行走時可任意調整兩足間之角度，亦可控制足部抬起的高度，以適應各種地形及空間。

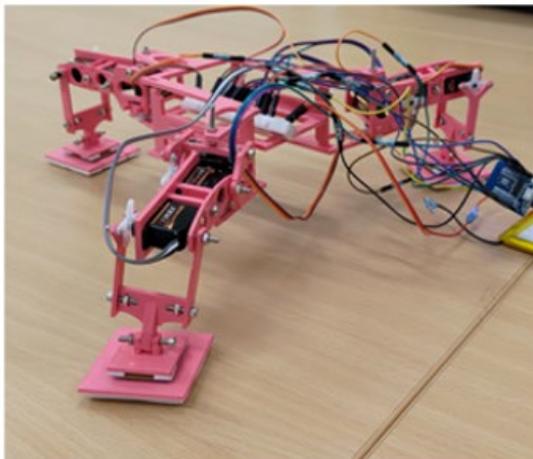


圖1 三爪機器人之外觀結構

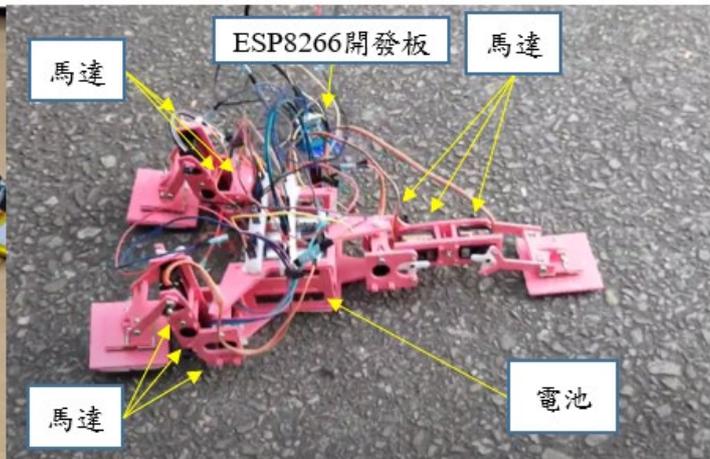


圖1 三爪機器人之行走步態