

一、指導老師：林坤緯 教授

二、組員：林育愷 (10827018)、吳宇弘 (10827028)、蔡承杰 (10827060)、
林文傑 (10827102)、黃毓峰 (10827104)

三、系統環境：

軟體：Arduino

硬體：TCRT5000、ESP8266、LC12S、UNO 板、NANO 板、MG90S 伺服馬達

四、系統功能與特色：

(一)功能

1. 車子自動循跡到達指定位置。
2. 機械手臂會夾取並放置貨物。

(二)特色

1. 大幅減少用於搬運貨物的人力成本。
2. 結合循跡、機械手臂、影像辨識、資料庫等多項系統。

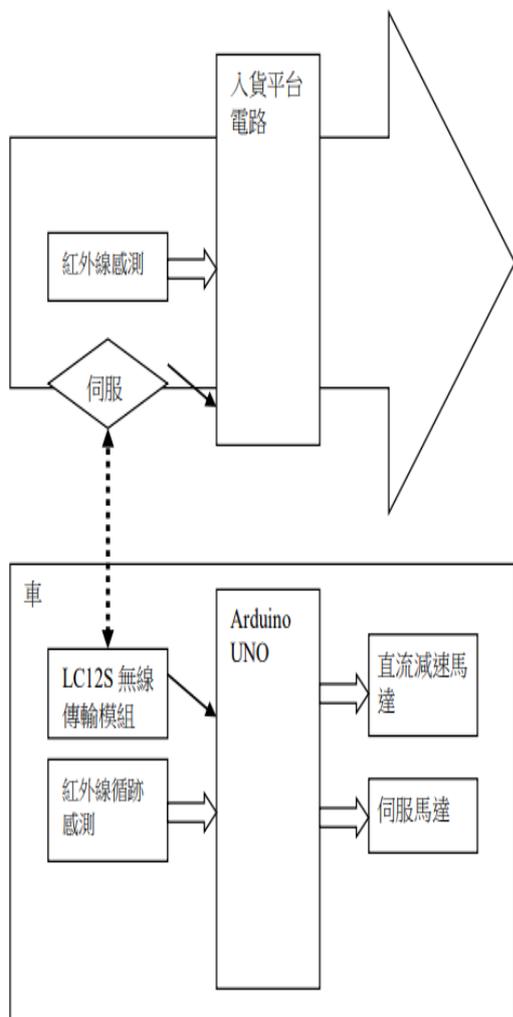
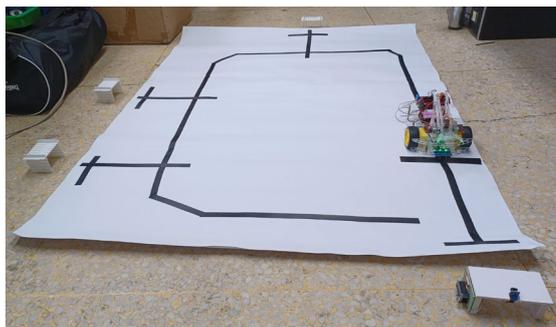


圖 1：電路設計方塊圖

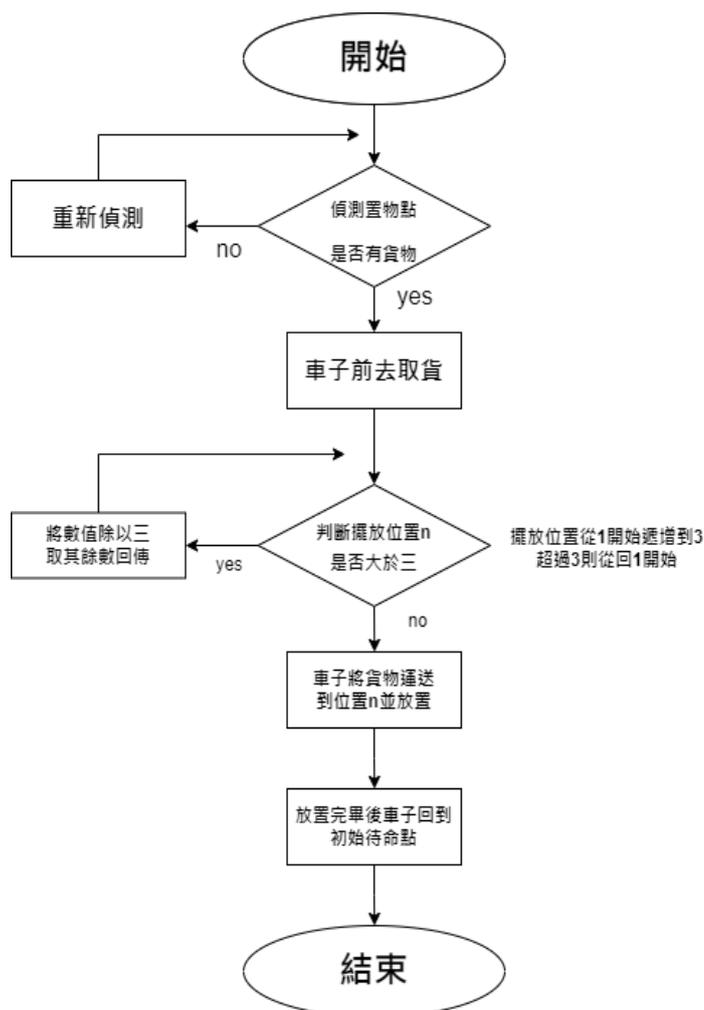


圖 2：系統流程圖