

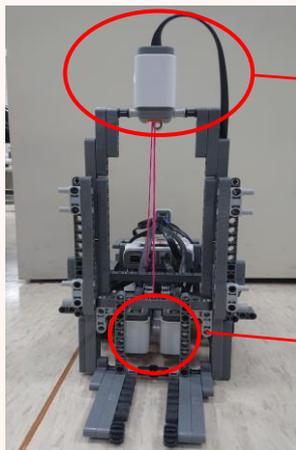
專題題目

### 機器人組裝與控制設計

內容摘要

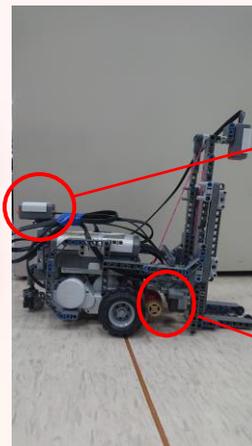
組裝的部分是用樂高組裝成堆高機的機器，控制的部分是利用樂高顏色感應器讓堆高機循藍線到搬運的地點，把有貨物的平台搬運到放貨區，再回去搬貨點確認有無貨物，如果沒有貨物就循線到起始點停止機器。

專題成果



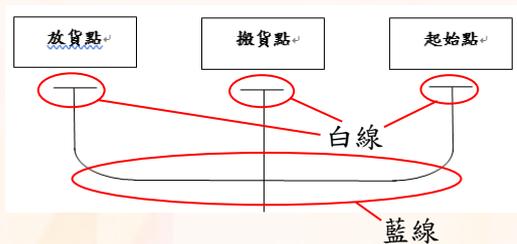
上面的 Sensor 是判斷有無貨物的顏色感應器

這兩顆 Sensor 是循著搬貨路線的顏色感應器



緊急停止動作的觸碰感應器

抬起貨物的馬達正轉為放下反轉為抬起



藍線為搬運路線，白線為起始點、搬貨點和放貨點的動作橫線。

如有貨物就從搬貨點搬起放置到放貨點，再回搬貨點搬貨，無貨物就行駛到起始點停止機器。

電機工程系

學號：U03127023

學生：陳亮廷

指導老師：張嘉德老師