

六足機器人

此機器人主體架構為3D列印，材料為PLA，電池為3.7V鋰電池與Mega2560開發版。

在神經網路部分，由Keras、Tensorflow、Tensorflow_Lite為主，在加速度的運算上更加深入研究，加上更多數據庫及更複雜模型，進而達到手勢辨識的能力，並且透過藍芽通訊讓機器進行移動。在自製機器人這部分，考驗的不是哪一方面很精進，而是對於所有能力的綜合表結果，對於我們未來，無論是手作能力還是工作上解決問題皆有幫助，無論是馬達動作的調、神經網路的參數等等。從細節中去分析問題點，並且解決掉問題。在神經網路的應用方面續可以延伸至手套上安裝，進而實現更加便利，就能夠控制機器人，後續加上夾取物品將會具有價值、並且精進其動作與電路系統，讓外觀更具有特色，我們相信其展示會很不錯。

