

手避機器人 (Uarm Avoidance Robot)

指導教授：蔣欣翰 博士 指導學長：鄧宗岳

學生：王載文、左浥晨、林承霈、廖俐智

輔仁大學 電機工程學系 大學部專題生

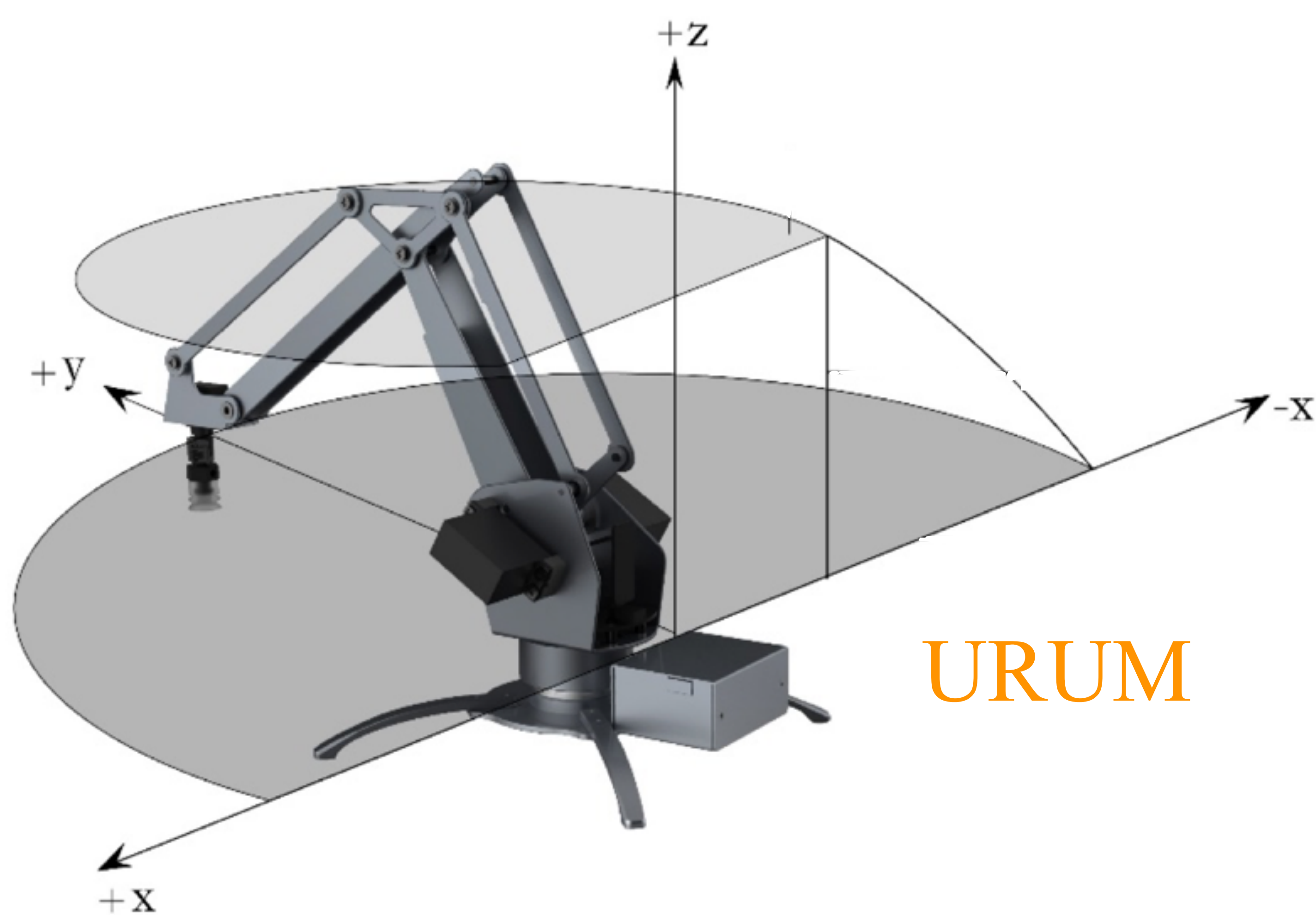
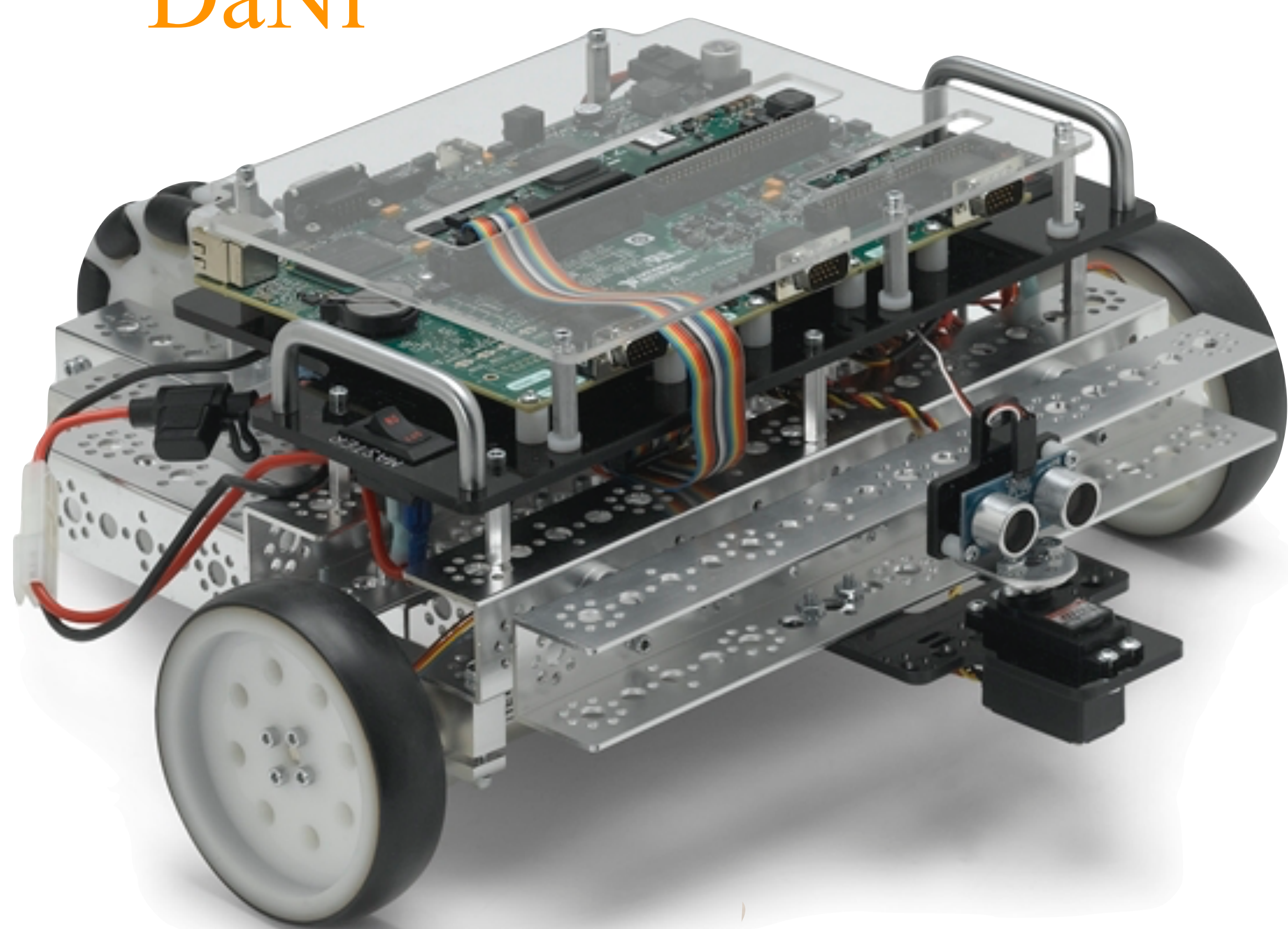
專題簡介

本專題之 DaNi 機器人有三種模式，全自動、半自動及全手動避障功能。機器人上方，加裝 URAM 和網路攝影機，使機器人能發揮更多效用。

機器人簡介

DaNi 機器人核心為 sbRIO-9602，及超音波感測器以此來判斷與障礙物之間的距離。URAM 則是扮演手臂的角色，讓此機器人能有更豐富的功能。

DaNi



URUM

機器人結構

