Table of Contents

封面	1.1
鋼球運動系統	1.2
week1	1.3
week3	1.4
week4	1.5
week5	1.6
week7	1.7
week8	1.8

虎尾科技大學

協同產品設計實習

每周心得報告

設二乙_40523249_蔡欣容

上學期鋼球運動系統報

告:https://github.com/40523249/bg8_cadp_finalproject/blob/gh_pages/report/words/第八組 軌道模擬報告.pdf

軌道影片模擬:https://www.youtube.com/watch?v=_MrPV3mRUuw

第一週課程内

容:https://github.com/mdecourse/cd2018/issues/13

- 1.已經建立以學號爲主要帳號內容的 Github 帳號.
- 2.本學期的可攜隨身程式系統爲 kmol_level2 (容量約 1GB), 請在 week2 上課前將系統存入個人的 USB 3.0 以上規格的隨身碟, 此後上課均以此一系統中的套件版本爲主.
- 3.請在電腦教室中下載 kmol_level2, 解開壓縮後, 檢視所提供的内容, 並瀏覽 CD 課程規劃議題. 想像一下該如何分組? 該如何在隨後的課程內容中, 完成分組協同任務一與任務二?

Week3 3/14 心得報告

今天講解了有關新的V-rep以及leo的更新

並且在之後將要開始思考鋼球搬運車的製作及模擬

第三週課程内

容:https://github.com/mdecourse/cd2018/issues/16

分組 Gitbook 連

結:https://legacy.gitbook.com/book/cd_2018_team14/2018-cdb-team14/details

利用 PyQt5 視窗程式監控 V-rep 模擬系統

Week4 3/21 心得報告

以下是我們組別的github協同

https://github.com/40523249/cd2018_team14

今天建立了gitbook協同

https://cd_2018_team14.gitbooks.io/2018-cdb-team14/content/

第四週課程内

容:https://github.com/mdecourse/cd2018/issues/20

下載https://github.com/mdecourse/vecp2018/tree/gh-pages/lua 中的 Lua-Chinese.pdf 學習Lua的程式語言有助使用以Lua爲原型的Vrep

Chunks:

• 可以做為一個或是一系列語句的結合,也可以是函數,如果同一行有多個語句最好用";"分開。在交互模式下,Lua通常把一個行當作一個Chunk,當一行不是一個完整的Chunk時,Lua會等待繼續輸入直到形成完整的Chunk。在Lua等待續行時,會顯示不同的符號

第五周

學習Lua程式語言

下載https://github.com/mdecourse/vecp2018/tree/gh-pages/lua 中的Lua-Chinese.pdf 學習 Lua的程式語言

有助使用以Lua為原型的Vrep

利用 Excel做出缺席名單

程式碼:

```
with open("cd_w5b.txt", "r", encoding="utf-8") as fh:
   # 逐行讀出檔案資料, 並放入數列中
   lines = fh.readlines()
   raw_data = lines[1:]
   #print(raw_data)
   # 設法用迴圈逐數列内容取出字串
   # k 爲集合所有檔案中的學號字串, 先設爲空字串
   for i in range(len(raw_data)):
       # 利用 strip() 去除各行字串最末端的跳行符號
       raw_line = raw_data[i].strip()
       # 利用 split() 將以 \t 區隔的字串資料分離後納入 groups 字串
       groups = raw_line.split("\t")
       #print(groups)
       # 逐一進入各行中的各字串去除空字串
       for j in range(len(groups)):
          if groups[j] != "":
              # 除了空字串外, 其餘字串放入 k 數列中
              k.append(groups[j])
# 將 k 中只出現一次的字串印出, 即爲缺席者名單
absent = [x \text{ for } x \text{ in } k \text{ if } k.count(x) == 1]
print(absent)
```

執行結果: 若是出席名單和休克名單中的學號未重複,即是缺席

```
cd w5 出席名單
              修課名單
40123252 40123252
40523201
              40523201
40523203
              40523203
40523204
            40523204
            40523205
40523206
40523205
40523206
             40523207
40523207
40523209
             40523209
  40523210
40523210 40523211
40523211
            40523212
            40523213
40523213
40523214
             40523214
40523215 40523215
      40523216
40523216 40523217
   40523218
40523218 40523219
40523219
             40523220
40523229 40523222
       40523224
       40523226
       40523227
       40523230
      40523231
40523226 40523232
      40523233
       40523234
       40523236
40523230 40523237
      40523238
      40523239
40523233 40523240
      40523241
      40523242
40523236 40523243

      40523237
      40523244

      40523238
      40523245

40523239
            40523246
            40523248
40523240
            40523249
40523241
            40523250
40523242
40523243
40523244
40523245
40523246
40523248
40523249
40523250
```

第七周

- 虛實整合:以機械設計中的模擬和實作來說,模擬比實作重要,因爲模擬現在也可以做到逼近實作,所以模擬多次後的成果再套用到實作上就可以避免掉材料的浪費,而每次的模擬也都可以做成龐大的數據來對照自己所做的東西是進步的還是有地方可再改進
- Heroku 理解其應用

V-rep的場地大小如何調整以及機台如何旋轉移動...等

下載https://github.com/mdecourse/cd2018/tree/gh-pages/pdf 中的 Analysis_of_Simple_Planar_Linkages.pdf 來學習

kinematic model:分析機構過程,只針對它的幾何(geometry)做分析

Statics

工程師是在做系統的,那何謂系統?

系統就是有範圍的内容有因果關係的元件所組成

若是沒有範圍的系統.則無法有效率的分析

分組期中報告

各組的期中報告與自評内容包括:

- . 在 V-rep 模擬平台中, 展示各組所選定的鋼球運動系統, 是否可以完成至少兩個週期的循環運動?
- . 各組頂球機構的位移、速度與加速度分析, 手動運算是否與程式驗算或 V-rep 模擬相符?
- . 詳細説明各組如何進行協同設計, 如何利用 Gitbook、Github 與近端或雲端主機增加設計流程效益?
- . 提供各組鋼球運動系統的細部零件材料表、各零件工程圖與組立檔, 若使用 Solidworks, Inventor 或 Creo 請提供相關檔案, 若使用 Onshape, 請提供個零組件與工程圖的網路連結.
- . 所有組員的貢獻請各自使用學號登記下的 cd2018 倉儲展示, 各組期中報告則整理在各組的 Gitbook 中.

第八周課程内容:https://github.com/mdecourse/cd2018/issues/25

平面機構分析:https://github.com/mdecourse/cd2018/blob/ghpages/pdf/Analysis_of_Simple_Planar_Linkages.pdf

參考範

例:https://pdfs.semanticscholar.org/6248/3d4689cd5f5502c35ed93dcd0258d86f6047.pdf

分析以上pdf裡面的四連桿機構及曲柄滑塊機構分析(可以使用圖解法)

以下是中文参考資料

位置分析:http://bime-mechanisms.blogspot.tw/2007/02/blog-post_05.html

速度分析:http://bime-mechanisms.blogspot.tw/2007/02/62.html

加速度分析:http://bime-mechanisms.blogspot.tw/2007/02/63.html