# Stage3-bg5 無障礙越野車



40823204 賴惟嘉 40823205 李詩涵

40823220 黃彥維 40823221 陳柏翰

40823228 丁偉倫 40823237 吳青諭

40823242 游子建 40823250 張哲瑀

40832244 林晉廷

# 動機:

經由小組討論之後,原先暫定要繪製飛機或是汽車,後來因為覺得這樣子太過於單調,沒有挑戰性,所以就想說,飛機既然可以用來克服地形障礙在天空翱翔,不如我們就結合在汽車上,然後就討論出我們的主題"無障礙越野車"



圖片(一)



圖片(二)

參考資料來源 圖片(一) 圖片(二)

# 構想:

# (一)機構運用:

利用馬達搭配萬向接頭帶動蝸桿蝸輪產生較大力矩。

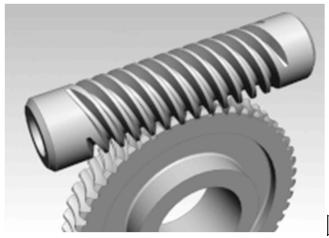
# (二)系統分析:

前後輪用雙向馬達驅動,萬向接頭用單向馬達,材料 採中空鋁件設計使整體更輕,上面設置供電器

# (三)零組件選擇原因

選擇蝸桿蝸輪的原因,是因為有些地形較為陡峭,單 靠速度是無法爬升上去的,所以我們就想到常運用到 減速機內的蝸桿蝸輪作為我們提供大扭矩的動力。

#### 蝸桿蝸輪資料

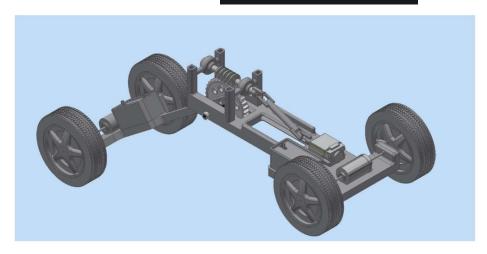


圖片(三)

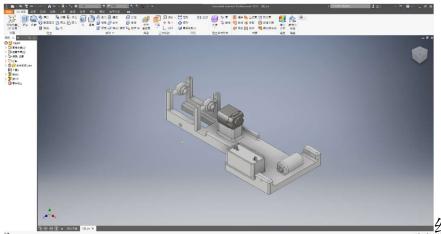
參考資料來源 圖片(三)

# Inventor 零件繪製:

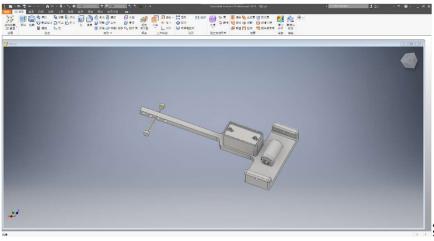
繪圖者: 40823220 零件檔載點:零件檔



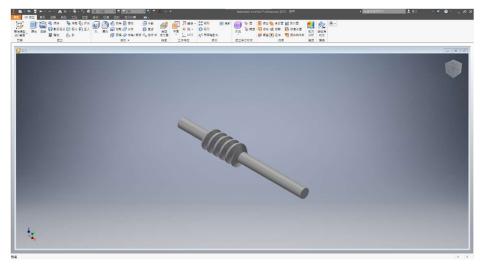
等角圖



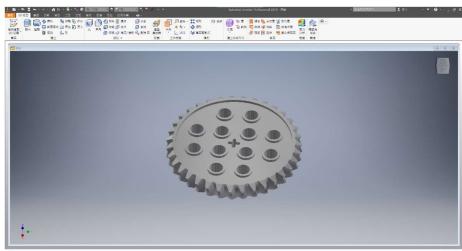
組合底板



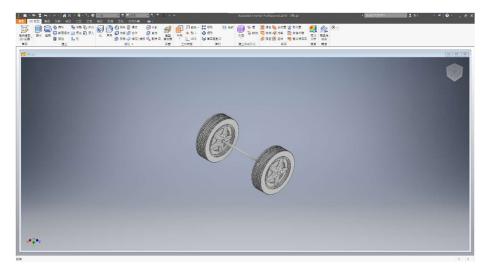
組合副底板



蝸桿



蝸輪

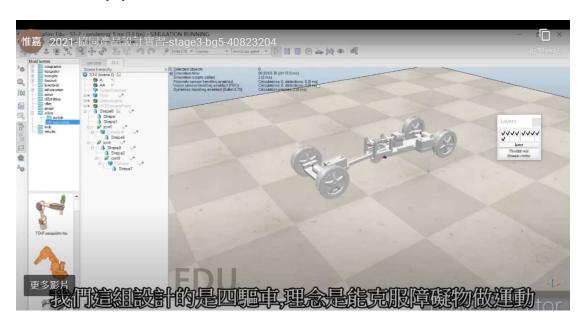


輪胎

# CoppeliaSim 模擬:

第一次模擬: 模擬者: 40823204 賴惟嘉

使用 coppeliasim 做初步模擬+lua 控制



## 影片連結 檔案下載處:四驅車

問題:在場景中做初步的零件連接,並利用 lua 控制車子前進,但因為連接軸的問題,車子目前只能做前後移動和上下調整角度。

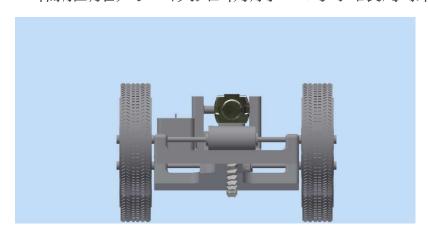
# 解決方式:

主要為零件、產品大改良

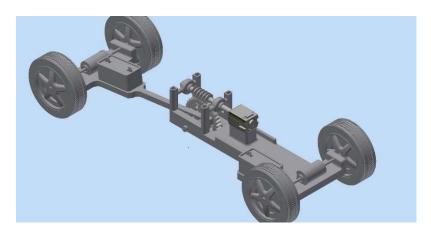
零件檔載點:零件檔

更進如下:

1.輪胎加大,紋路朝前,為了讓摩擦力增加



2.將單向馬達架高,直接驅動蝸桿蝸輪,省略多餘的萬象接頭,使模擬更容易



3.輪軸加大,使模擬安插軸更容易

4.更改底板,因應前面所有改動,底板必須符合 邏輯的變化

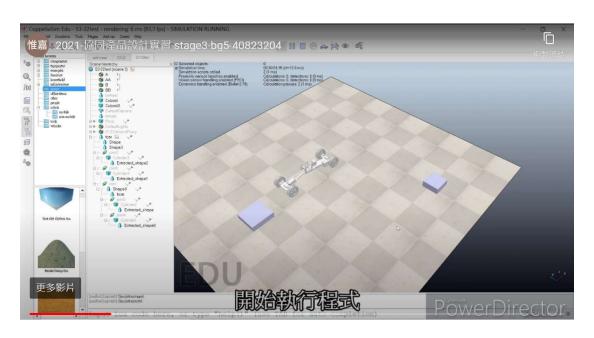


5.將不動零件合併化,原本 14 件縮減到 6 件, 使模擬大幅度容易

# CoppeliaSim 模擬:

### 第二次模擬:

使用 coppeliasim 做初步模擬+lua 控制



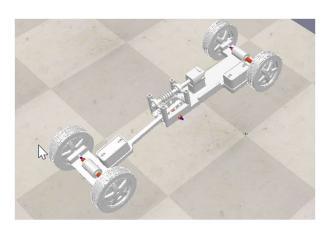
# 影片連結 檔案下載處:S3-22test.zip

問題:因匯入 CoppeliaSim 模擬時,發現前後輪為一體的,導致無法轉彎。

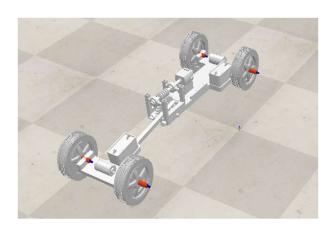
# 解決方式:

使用 coppeliasim 內建功能 toggle shape edit mode,把四個輪胎分開後並分別接上各個連接軸

原先車子前後輪連接形式



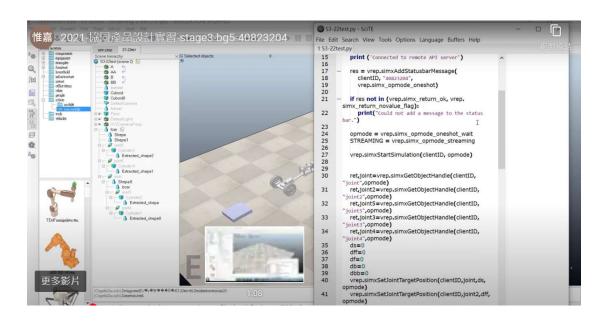
修改後之圖片



# CoppeliaSim 模擬:

#### 第三次模擬:

將程式用 lua 改為 python remote api 控制



# 影片連結 檔案下載處:S3-22test-api.zip

#### 操作方式:

"1-4"控制輪子轉彎方向

"w" 蝸桿蝸輪控制車體向上

"d"蝸桿蝸輪控制車體向下

"a"車子向前

"d"車子向前後

對於八人小組協同產品設計的心得:

40823204 賴惟嘉:這學期學到了很多工具,包含 coppelia 場景的建立以及許多程式的寫法,原本以為自己完蛋了,因為高中只學過如何畫圖卻沒接觸過程式和 coppelia 這套工具,但是有努力終有成果,經過這幾週的洗禮,我也熟悉了這些操作,然後在程式的部分我還有不足處,還需要去學習,同時也很感謝 40823214 教了我許多。

40823205 李詩涵:後期因為 github 被鎖讓我摸索了很久,還是沒辦法解封,還好之後有 fossil 能夠讓我再呈現我的網站出來,只是比較麻煩一點點而已,在這學期真的學到了很多東西,主要是 CoppeliaSim,一開始看到是全英文讓我感到很害怕,但後來慢慢摸索就有懂一些了,英文真的很重要。在 w16 的考試多虧有同學的幫助也學到了很多,雖然我的程式一直模擬不出來,但我還是反覆的做跟思考如何解決,並求助同學的幫忙,也謝謝組員們的幫助。

40823220 黃彥維:經過這學期的洗禮,我學會了是 CoppeliaSim 以及 Onshape 這兩套軟體,還有 Lua 跟 Py thon 程式的基本認知,還有更多的附加知識,例如 Youtobe 的剪片上字幕,產品商業化會遇到的問題等 等,但最重要的就是團隊合作,讓我們整體的工作,對 每個人的負擔都減輕很多,我在這個團體裡負責的工作,主要就是處理圖檔的部分,依照組員討論出來,產 品的外觀,去把它繪製出來,並且不斷地更新,我很榮 幸,能為團隊帶來貢獻,這真的是很有成就感的事。

40823221 陳柏翰:這學期分成了三個階段,在每一個階段都有學到東西,最後在w16 exam裡面也算是對個人能力做個小測試,所以這學期能學到的絕對不只是程式語言或是 CoppeliaSim 模擬這幾樣東西而已,反而可以學到該如何分工或是與團隊溝通等等的。最後想學程式的話英文真的滿重要的。

40823228 丁偉倫:經過本學期的課程之後,讓我學到了非常多東西,從一開始的兩人小組在協同時,只需要跟一個組員溝通,到四人小組之後,在小組溝通及資料整理上,漸漸浮現的問題,到最後的八人小組任務時,不管是工作分配、資料整合上,難度都增加許多,但是如果小組內多溝通、多採納彼此不同的意見,在協同任務中,一定可以創造更好的自我價值,也會使自己的力量為團隊帶來極大的幫助,所以在協同任務中使我了解到團隊合作及工作分配的重要性。

40823237 吳青諭: 這學期的課程讓我知道學習寫程式的邏輯還有模擬很重要,因為可以方便做很多的事情,但英文更重要,看不懂英文要怎麼學程式語言呢,要釣魚也要先學會用釣竿。再來就是團隊合作的部分,主動、肯吃苦的人可能會辛苦一點,但收穫肯定也會跟辛苦、努力的程度成正比,那些消極的人沒收穫是他們的損失,抄來的終究是別人的。最後,謝謝老師的耐心指導,很多時候問老師問題,老師都不僅僅處理問題而已,還會花時間跟我們講解問題的根本及分享在程式裡的一些知識。

40823242 游子建:這一學期我學到非常多東西,從一開始兩人小組我連 COPPELIASIM 都不知如何使用,接著四人小組慢慢熟悉 COPPELIASIM,到了九人小組也學到更多的東西,組員之間知識技能上的協助與教導,我也學會了如何使用 LUA 和 API 控制,而我認為我自己也有很多不足的地方,像是英文不好、程式語言懂得不夠多等,這些都是我需要加強的地方,感謝這學期的組員及老師的教導。

40823250 張哲瑀: 透過這學期的課程,在學習程式與軟體應用中必須花費相當多的心力及思考,其中團隊的幫助下,每個人分工合作達到盡自己所能在讓團隊進步,我也知道說在這當中我受別人的幫助算是較多的那位,但也沒有因為較弱而放棄對程式的了解,那麼 8 人的任務確實跟 2 人與 4 人沒法比,至少在過程中都是盡可能試著去明白其中道理, • 也謝謝各位在這期間的幫助及努力,為這小團隊做了很多,謝謝各位的指教!

40832244 林晉廷:這學期學到了不少的新知識,但除了前兩次的分組能幫助隊伍,最後的分組就沒有我能幫助的,只能跟在大家後面學習!在 W16 我學到了不少東西,但我的進度還是落後的。我的程度相對同學落後,看起來對團隊沒貢獻,但我會照著別人的操作跟著做,總比怠惰的人的上進。較可惜的是我 github 被鎖,經過我無數次的發送意見反饋還是沒解封,很擔心我的成績沒救了。最後謝謝老師以及不幸跟我同組的同學,加重你們的工作量有很抱歉,也謝謝一路上幫助我課業的同學們,謝謝大家。

# 工作分配:

40823204 (CoppeliaSim 模擬、程式編寫、報告影片)

40823205 (資料查詢、模擬、報告影片)

40823220 (Inventor 圖檔繪製、模擬、報告影片)

40823221 (直播影片、模擬、報告影片)

40823228 (PDF 製作、模擬、報告影片)

40823237 (CoppeliaSim 模擬、程式編寫、報告影片)

40823242 (Reveal 製作、模擬、報告影片)

40823250 (資料查詢、模擬、報告影片)

40832244 (資料查詢、模擬、報告影片)

#### 使用程式:

Inventor 2018	CoppeliaSim 4.2	Microsoft Word
Bandicam		

# 參考資料來源:

https://www.google.com/search?q=%E9%A3%9B%E6%A9%9F&client=ms-android-oppo-

rev1&prmd=inv&source=lnms&tbm=isch&sa=X&ved=2ahUKEwiA0Lj8lpvx
AhWl7XMBHacbA-sQ AUoAXoECAIQAQ#imgrc=XZHWYMqTFWtVCM

圖片

https://www.google.com/search?q=%E6%B1%BD%E8%BB%8A&tbm=isch &ved=2ahUKEwig8pP9lpvxAhUBA6YKHVQVCioQ2-

<u>cCegQIABAC&oq=%E6%B1%BD%E8%BB%8A&gs</u> lcp=ChJtb2JpbGUtZ3
<u>dzLXdpei1pbWcQAzICCAAyAggAMgIIADICCAAyAggAUKD3BFig9wRg</u>
<u>vgEaABwAHgAgAGcAYgBnAGSAQMwLjGYAQCgAQGwAQDAAQE&</u>
sclient=mobile-gws-wiz-

img&ei=s2vJYODMI4GGmAXUqqjQAg&client=ms-android-oppo-

https://www.autodesk.com.tw/products/inventor/overview?term=1-YEAR

Inventor

https://www.bandicam.com/tw/bandicom bandicom

rev1&prmd=inv#imgrc=zKOFZ a6rrAQzM 圖片

# https://www.youtube.com/watch?v=MwHHErfX9hI&ab\_channel=JKBrickworksJKBrickworks%E5%B7%B2%E9%A9%97%E8%AD%89 無障礙越野

車

https://www.coppeliarobotics.com/ CoppeliaSim