



玩具收納機器人 PUT AWAY ROBOT

製作&報告人: 吳語喬

動機&目的

無法成功訓練狗狗將自己玩完的玩具歸位，所以總是看到散落四處的玩偶，時常一不注意也會被絆倒。

希望有個自動收納機器人，
能自動偵測並進行收納的動作。



運用的 方法

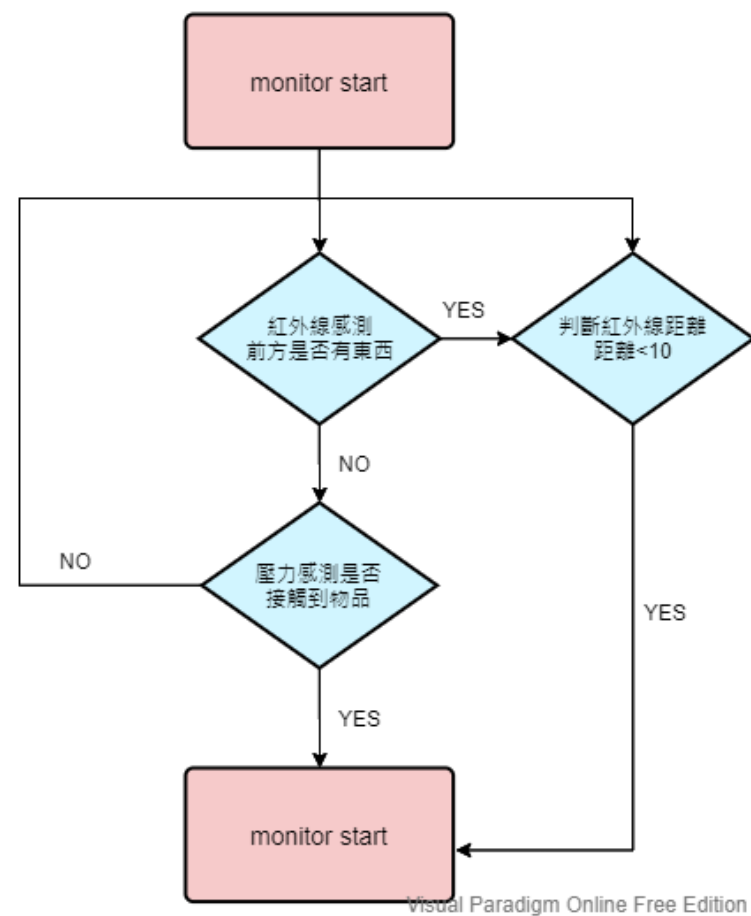
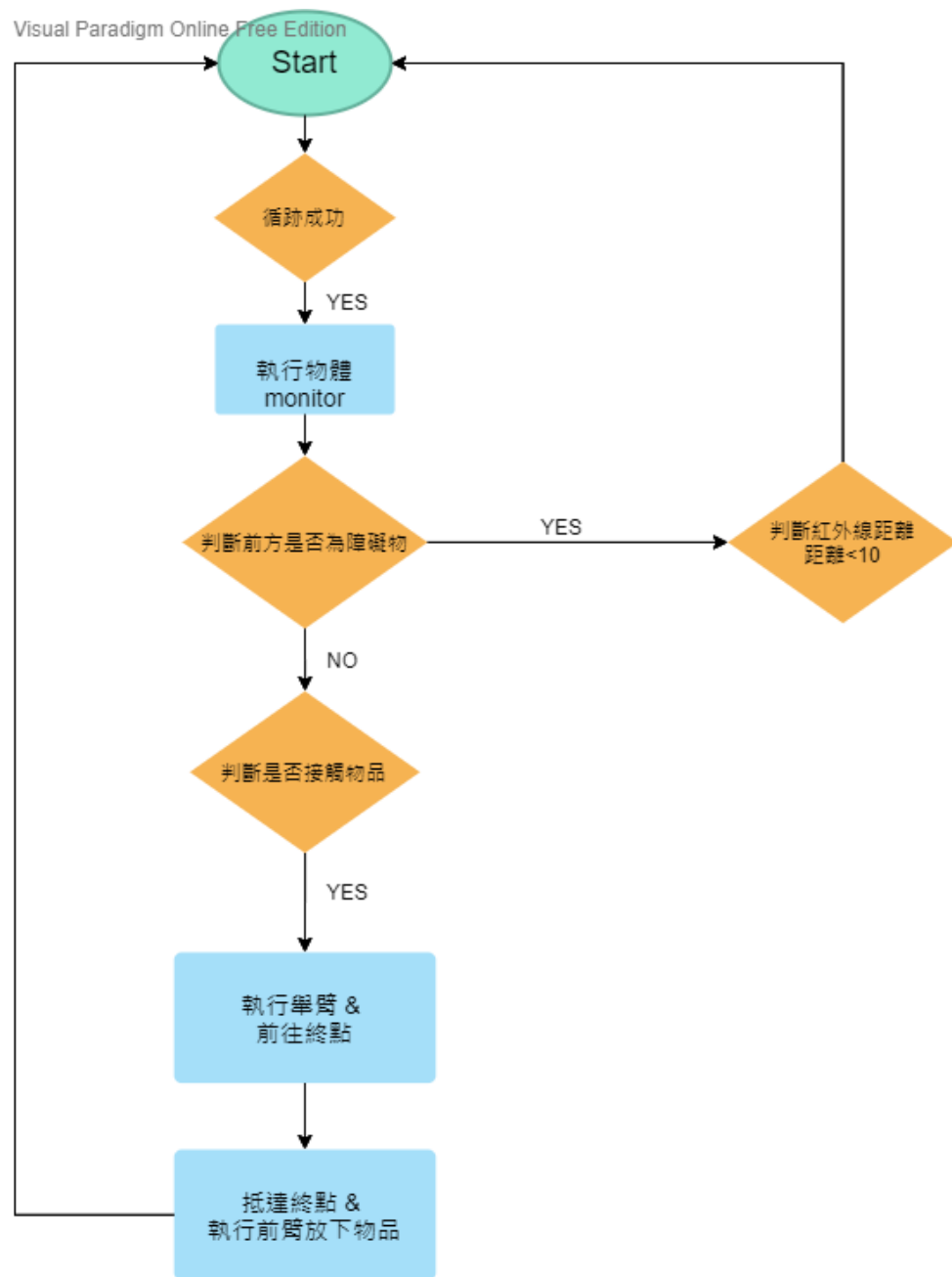
紅外線偵測軌跡 `data = Mini.A1.getANG();`

超音波偵測距離 `distance = Mini.D4.US.get();`

壓力偵測是否有物品 `front = Mini.D1.get();`

伺服馬達模擬機械手臂 `Mini.RC3.set(0); Mini.RC3.set(90);`

流程圖



Arduino 模擬



<https://youtu.be/SjFFmA0VfAI>

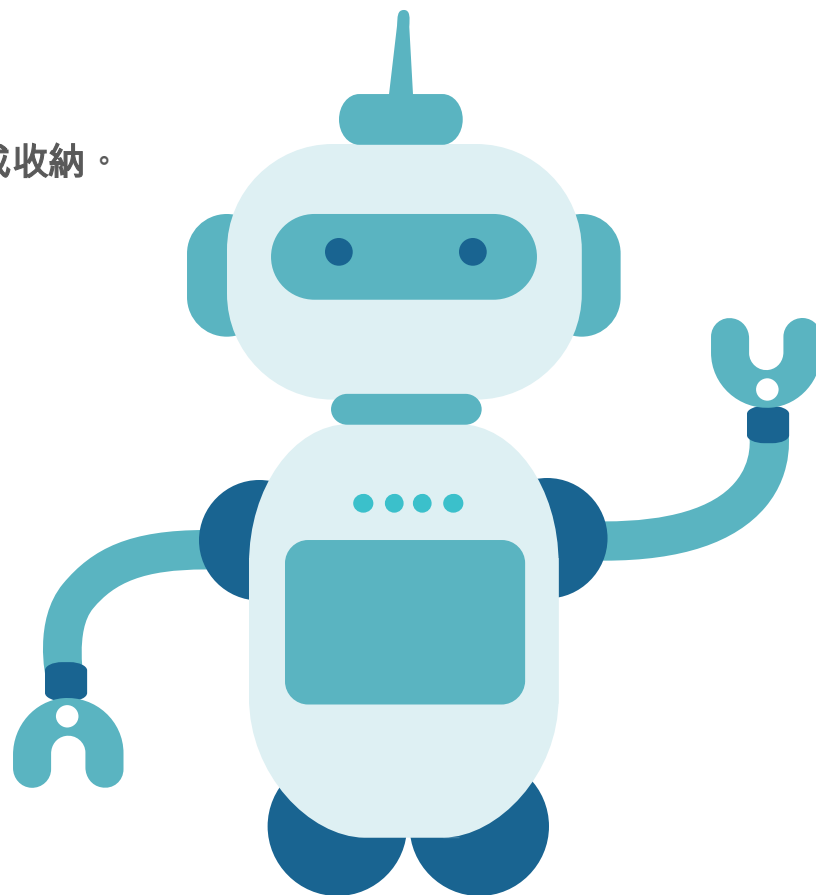
未來展望

結合掃地機器人

結合現有掃地機器人的功能，
不只清潔還能進一步使物品歸位或收納。

結合影像辨識

看到物品時，能直接進行辨識
是哪一類的物品並將其
進行歸類在收納。



道路清潔

對道路進行清理，可替代
或輔助清潔人員在交通或
車輛危險路段，巡邏並進
行自動清理工作。