

國立虎尾科技大學

機械設計工程系

電腦輔助設計與實習
AG5 分組期末報告

行走機構

指導教授： 嚴家銘

組長:

40623129 陳威誠

組員:

40623136 黃子軒

40623138 黃柏諺

40623141 何立翔

40623145 林暉恩

40623147 廖彥霖

目錄

目錄	3
摘要	4
每日進度	5
表目錄	6
圖目錄	7
第一章 前言	8
第二章 行走機構使用材料介紹	9
第三章 行走機構外觀	10
第四章 行走機構運行方式	11
第五章 V-rep 模擬	12
第六章 心得	13
第七章 結論	14
第八章 參考文獻	15

摘要

熟悉 GitHub 倉儲之協同，研究行走機構做動方式，自行在 Onshape 上設計行走機構再轉至 V-rep 模擬。

今日進度

11/30

分配工作

40623129 陳威誠 網誌維護及程式編譯

40623136 黃子軒 繪圖及設計

40623138 黃柏諺 繪圖及設計

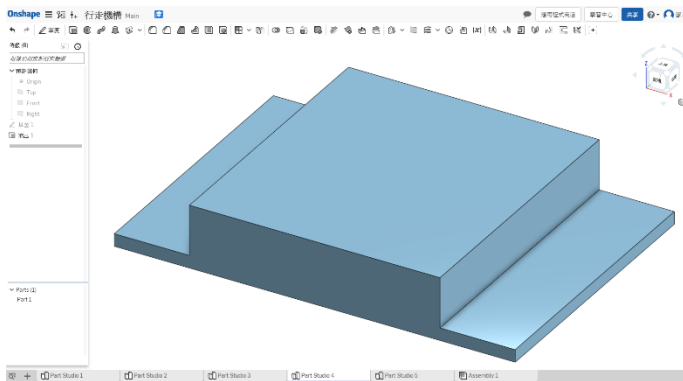
40623141 何立翔 程式編譯

40623145 林暉恩 Final Report 更新、程式編譯

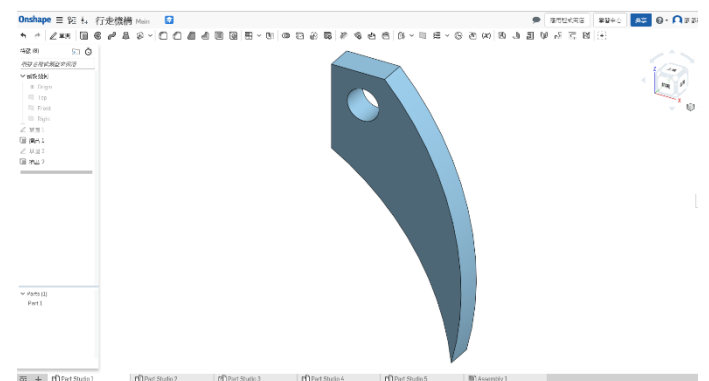
40623147 廖彥霖 繪圖及設計

今日進度
12/07

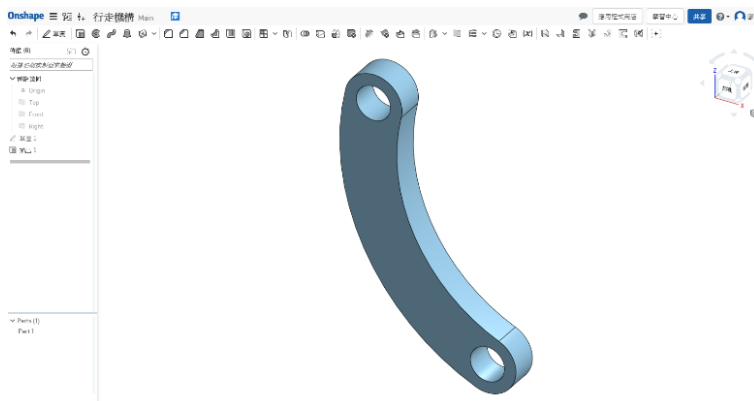
零件繪製



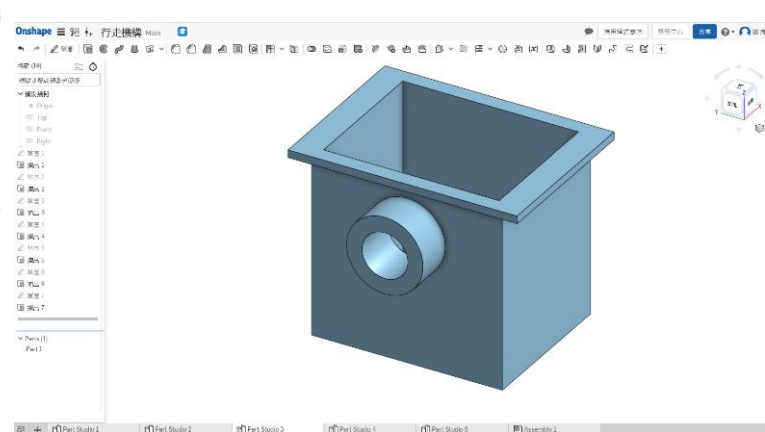
馬達蓋子



腳架



連接桿

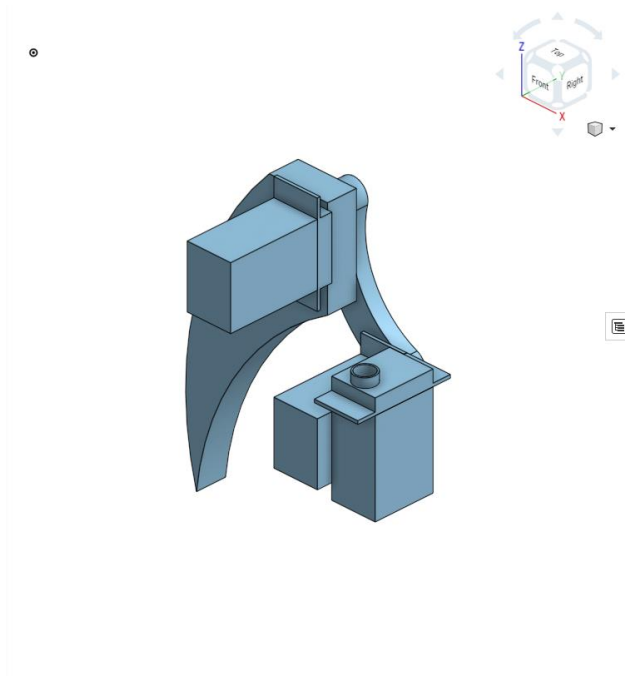


馬達座

今日進度

12/14

腳部組合連接



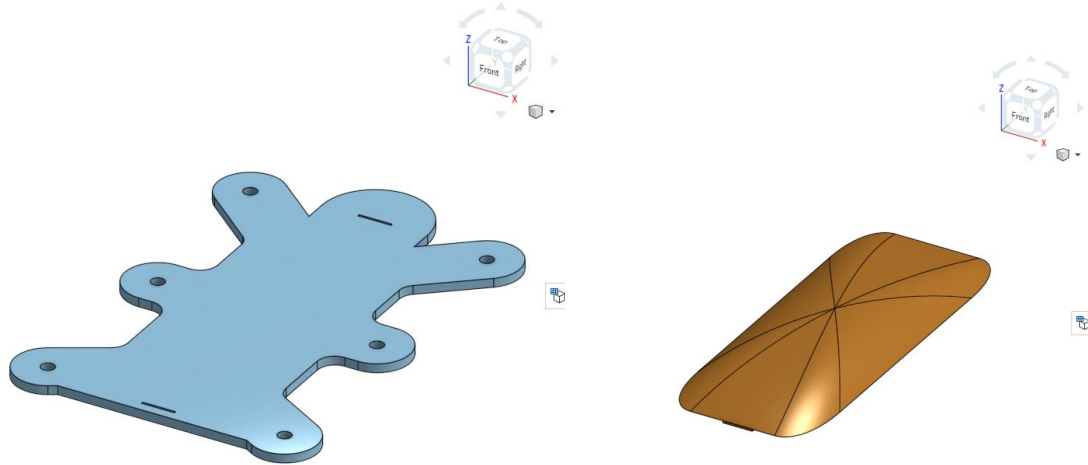
遭遇的困難:

裝配角度不一，另一邊的腳需做一個對稱的; 結合需考慮連接處的活動模式，並非所有連接處皆完全固定。

今日進度

12/21

零組件繪製完成



圖左為行走機構之底座，圖右為其背蓋。

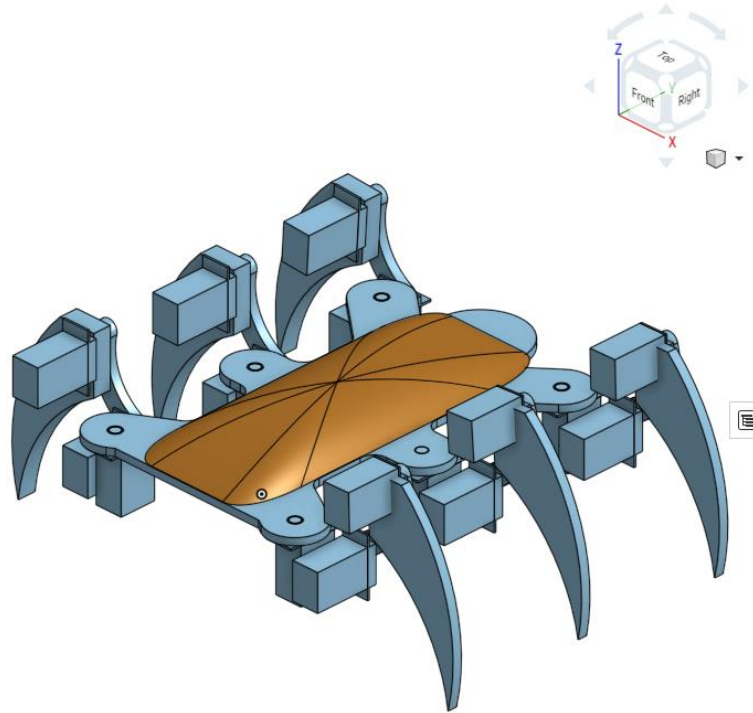
遭遇的困難：

由於尺寸為自行設計，底座的大小須配合腳部，腳和腳不會互相影響；背蓋設計的美觀需要經過一番思考。

今日進度

12/28

行走機構組合完成，匯入 V-rep



今日進度

01/04

表目錄

圖目錄

