

國立虎尾科技大學

機械設計工程系

協同產品設計實習 bg5 期末報告

手足球系統設計與模擬

Foosball system design and simulation

學生：

40623201 王君庭、40623204 張晏晴、

40623217 楊傳博、40623223 任明彥、

40623229 陳宥安、40623232 余建杰、

40623242 高宇辰、40623243 盧逸誠、

40623244 林俊鎧、40623248 廖柏誠、

40423220 林易寬

指導教授：嚴家銘

2019.05.23

摘要

我們製作的是機械手臂，而我們的夾爪是由兩個機件組合，雖然不具備多功能不過可以使我們工作更加快速以及順利，使用機械手臂取代人力。人力會被取代不過我們的腦袋是不會的，所以我們就選擇了設計機械手臂做為我們這組的主題，機械手臂擁有 360 度的旋轉以及搖擺設計。



圖 0.1: Mechanical arms

目錄

摘要	i
目錄	ii
表目錄	iii
圖目錄	iv
第一章 Divide the Work	1
1.1 Foosball System Design and Simulation 手足球系統設計與模擬 . . .	1
第二章 Completion 結論.	2
2.1 結論	2
第三章 參考文獻	3

表目錄

表 1.1 組員分工	1
----------------------	---

圖目錄

圖 0.1	Mechanical arms	i
-------	---------------------------	---

第一章 Divide the Work

1.1 Foosball System Design and Simulation 手足球系統設計與模擬

表 1.1: 組員分工

Student Nember	Name	Work
40623201	王君庭	報告
40623204	張晏晴	手足球繪圖、報告
40623217	楊傳博	手足球模擬
40623223	任明彥	設計與繪圖、報告
40623229	陳宥安	手足球模擬
40623232	余建杰	設計與繪圖、報告
40623242	高宇辰	手足球模擬、報告
40623243	盧逸誠	設計與繪圖、報告
40623244	林俊鎧	送球機構模擬
40623248	廖柏誠	送球機構繪圖、送球機構模擬
40423220	林易寬	送球機構模擬

第二章 Completion 結論

2.1 結論

第三章 參考文獻

模擬示範

機械手臂分組專題教材

機械手臂動作模擬與分解

專題報告製作方式

V-rep 操作影片

Yale openhand project

NIRYO

poppy project

coppelia robotics

期末示範網站電子書 leo editor