

國立虎尾科技大學

機械設計工程系

電腦輔助設計實習 ag6 期末報告

鋼球運動機構設計-球哥

marble machine design

學生：

設計二甲 40523125 張志雲

設計二甲 40523126 張博鈞

設計二甲 40523127 張皓然

設計二甲 40523134 陳鵬暉

設計二甲 40523135 湯科爾

設計二甲 40523136 黃胤瑋

指導教授：嚴家銘

2017.12.21

摘要

這裡是摘要內容。.

本研究的重點在於如何通過繪圖軟體設計出鋼球運動機構

首先我們從網路上尋找到了適合的參考機構 (marble machine etagen)，通過小組討論決定後, 組員利用 Solvespace 畫出機構運動的方式機算出連桿的尺寸比例以及每一個階梯小球提升的高度，成功劃出可以讓鋼球上升的機構後我們利用 Onshape 畫出機構的實體以及每個組員的軌道，最後用 V-rep 模擬出鋼球運動系統。我們的機構叫做階梯式抬球機構利用馬達作動傳動帶動連桿再透過桿件之間的干涉使得我們的升降機構上下交互將小球從低處運至高處

目錄

摘要	i
目錄	ii
表目錄	iii
圖目錄	iv
第一章 前言	1
第二章 內文	2
2.1 研究目的	2
第三章 使用工具	3
3.1 研究設備及器材	3
3.2 研究設備及器材	4
3.3 研究設備及器材	4
3.4 研究設備及器材	4
3.5 研究設備及器材	6
3.6 研究設備及器材	7
第四章 過程中的問題	8
第五章 解決方法	9
第六章 結論	10
6.1 結論與建議	10
第七章 參考文獻	11

表目錄

圖目錄

圖 2.1	01	2
圖 3.1	02	3
圖 3.2	03	5
圖 3.3	04	5
圖 3.4	05	6
圖 3.5	06	7

第一章 前言

計算器程式期末報告前言

前言內容。

一、研究背景與動機撰寫這份報告的目的在於使用簡報的方式讓別人能夠了解我們這組是如何設計出機構的以及如何使用本學期所學的工具成功模擬出小鋼球在機構和軌道中的運動狀況在簡報中會有我們這組的製作過程，會介紹我們是從哪裡找尋設計機構的參考和設計過程中所遇到的問題以及解決辦法和最後的結論

二、報告架構本報告將按照下列架構來論述；第一章前言；第二章研究目的；第三章說明設計所有有使用到的軟硬體介紹如何服馬達、3D 列印等...各種設備設計運球機構所牽涉到的軟體亦將在此一併介紹；第四章為研究過程及方法，分別對台球機構的製作流程以圖表搭配文字來達到更清楚的呈現；第五章為研究結果，將完成後比較出此專題所帶來的效益，將完成後與未完成所帶來的差別，第六章為問題與討論，將過程中所遇到的問題與解決方法，依依呈現在報告中，讓大家能看完報告後，不僅僅能對此專題有更深的了解，也能在家試作時能參考我們的報告，進行問題改善；第七章為結論，我們將製作專題過程中所學的一切詳細報告，也介紹了作品未來的發展性。

第二章 內文

內文

2.1 研究目的

希望大家閱讀此報告後，對鋼球運動機構的設計與組裝產生興趣，且有更進一步的認知，也可以自行獨立設計與完成心目中理想的鋼球運動機構。也希望藉由本報告，可以把我們所遇過的一些問題及解決方法提供給大家，大家在閱讀後能快速的解決問題及找到正確的解決方法。

本專題研究目的是作為鋼球運動機構應用，實務上可以延伸應用作為進階的產線自動化工具機與各式需使用電器裝置等設備有效的使用。



圖 2.1: 01

稱為圖 3.5。

這個機構是利用連桿的原理讓球一階一階的往上升

第三章 使用工具

使用工具

3.1 研究設備及器材

一、軟體以下是本鋼球機構所使用到的軟體及其詳細的介紹。(一) SolveSpace 此程式是目前我們進行機構模擬前期的測試系統，這系統相較其他大型的繪圖軟體來說更佳的容易攜帶，非常適合我們設計機構前期的桿件模擬，會使用此軟體也是因為老師的推薦，過程中我們利用此軟體，將我們的構想轉為機構圖，在經過一次次嘗試確認無誤後，最後才依依將零件放置在機構圖

有一張圖片：

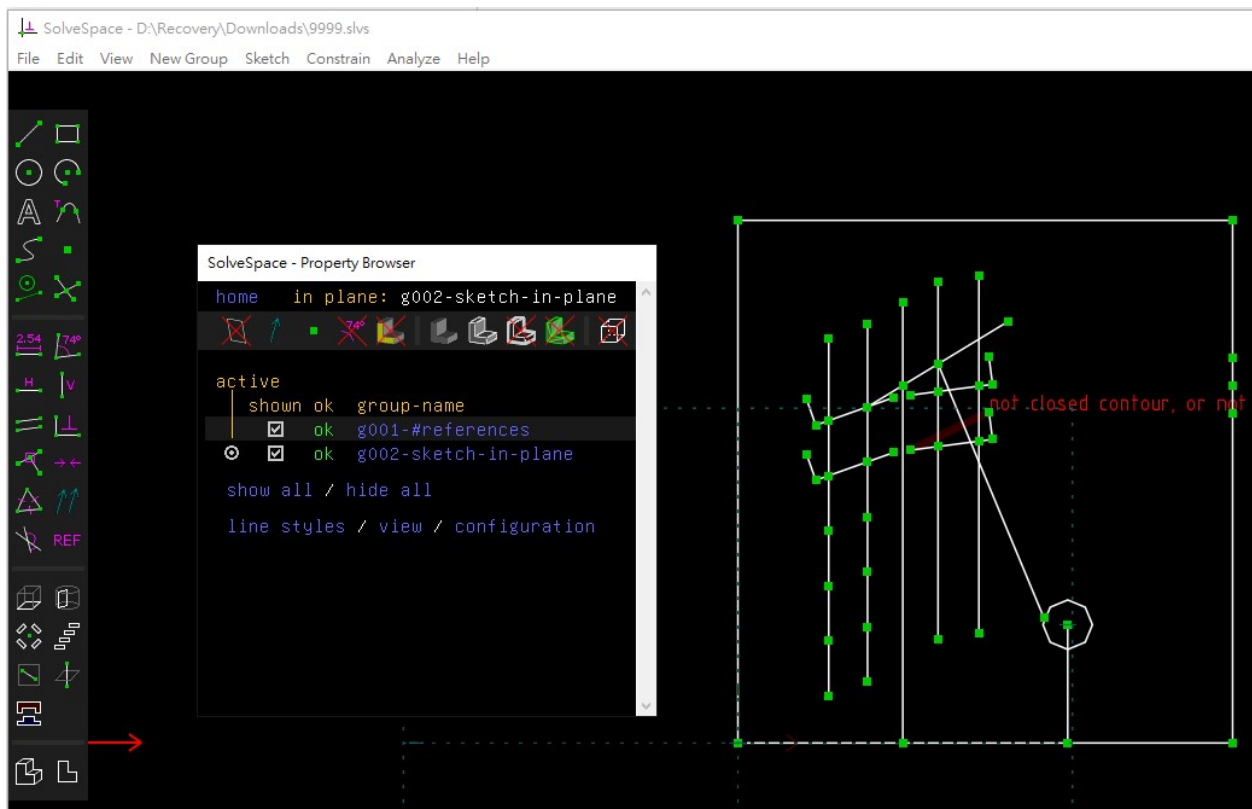


圖 3.1: 02

稱為圖 3.5。

3.2 研究設備及器材

一、(二) Onshape 此程式目前製圖設計業中逐漸被重視，可以利用此程式來進行零件繪製、模擬組合、動畫製作、立體圖展示等...多方面的用途，會使用此軟體，也是因為此軟體為老師推薦教學的軟體，這程式主打能全雲端繪圖只要有網路就能繪圖，因此在製作專題的過程中，也能藉由上課所學，套用至機構製作當中，過程中我們利用此軟體，將我們的構想轉為立體圖，在經過一次次嘗試組裝確認無誤後，最後才依依將零件放置成零件圖，再轉成 STL 檔。

V-rep 此程式我們主要是用來進行我們所設計的機構實際的運行情況，這程式我們比較陌生所以花了比較多時間來摸索，但這程式很好用能進行鋼球在我們鋼球運動系統上運行的模擬

3.3 研究設備及器材

3D 列印抬球機構以及運球軌道，都是由 3D 列印機製作而成，製作出得成品比起木板，較為美觀且具有未來科技感，能將 Onshape 立體圖轉檔成 STL 檔案，載入印表機當中，用 ABS 線一層層堆疊列成實體。三、伺服馬達 伺服馬達介紹本專題製作報告採用的伺服機為 MG996 如圖 3 伺服機的動作原理如圖 5，輸入 PWM 控制訊號給控制電路板，控制電路板會依照輸入的 PWM 訊號所對應之角度與目前馬達角度做比較並驅動 DC 馬達正轉或反轉，馬達轉動帶動變速齒輪組轉動，控制電路板的可變電阻旋鈕嵌入變速齒輪下方，變速齒輪轉動使可變電阻阻值大小改變，控制電路板利用可變電阻的分壓得知道目前轉動角度，繼續驅動馬達直到轉動到設定角度才停止，並持續做角度控制。更高階的伺服馬達可直接將主軸角度資料傳出，回授方式不會採用可變電阻分壓方式，會使用更精準的量測方式做回授，例如光學旋轉編碼器。

稱為圖 3.5。

3.4 研究設備及器材

稱為圖 3.5。



圖 3.2: 03



圖 3.3: 04

3.5 研究設備及器材

伺服馬達使用程式語言【A r d u i n o】A r d u i n o 是一種開放式的硬體與軟體，軟體的開發環境可在網路上免費下載，而網路上也有許多 Arduino 的作品程式可以參考，並依據自身之需求進行修改，且價格並不會太高。其特色如下：

- 入門簡單：程式操作並不困難，只需要電學基礎就可輕鬆操作。
- 彈性設計：可依自身需求修改、設計出自己所需的程式。
- 應用地方多：程式可以應用在馬達控制、遠端遙控等.. 許多地方。
- 購買管道多：許多電子材料行、網購、拍賣網都可購買的到。

伺服馬達控制模擬為了在實體 Arduino Uno 控制板連線操作之前, 可以利用網際 Auduino 控制板與電子元件系統進行模擬, 我們在 Autodesk Tinkercad 進行模擬選擇 Arudino Uno 控制板與 Servo Motor, 然後接上電源與地線, 並將控制訊號接到 Auduino Uno 控制板的 PWM pin 9, 利用 Code Editor 納入下列 Arduino 程式, 再利用 upload and run 將程式編譯後上傳到虛擬的 Arduino Uno 控制板上執行, 就可以模擬 Servo Motor 持續左右各旋轉 180 度. 操畫面如下圖所示:

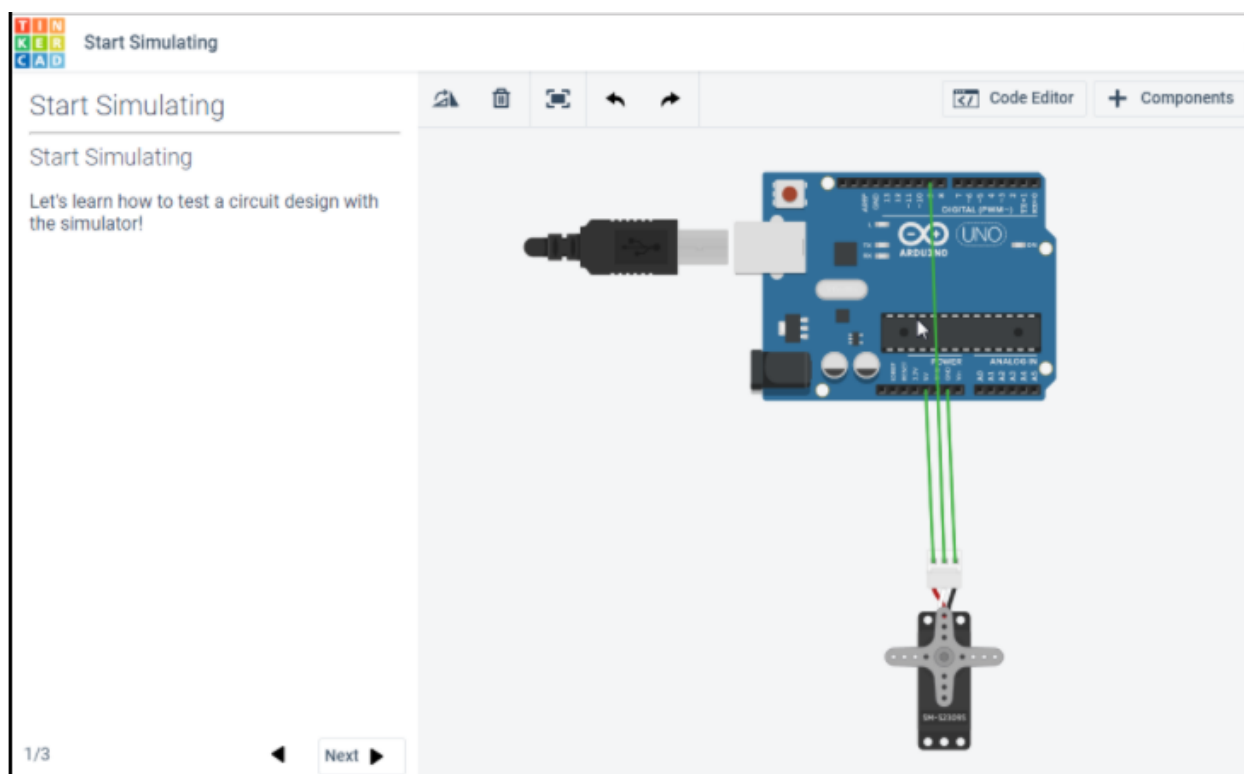


圖 3.4: 05

稱為圖 3.5。

3.6 研究設備及器材

完成上述以 TinkerCAD 模擬伺服馬達的接線與程式執行之後, 接著操作實體 Arduino 控制板與 Servo Motor 的控制, 首先利用電腦驅動 Arduino 控制板, 然後再利用板子上的脈衝寬度調變 (PWM, Pulse Width Modulation) 訊號控制伺服馬達, 之後再利用傳動機構與資訊控制介面, 製作所需的機電資整合系統. 電子電機系統除了可以方便感測各種物理化學量外, 還能夠快速傳遞感測與命令訊號, 而機械系統則透過機構元件的組合, 扮演傳遞功率致動或抵抗外力撞擊與疲勞破壞的角色, 至於資訊系統則用來整合各種資訊, 用更友善的人機介面, 讓使用者更有效能地運用機電資系統產品. 研究過程或方法 —

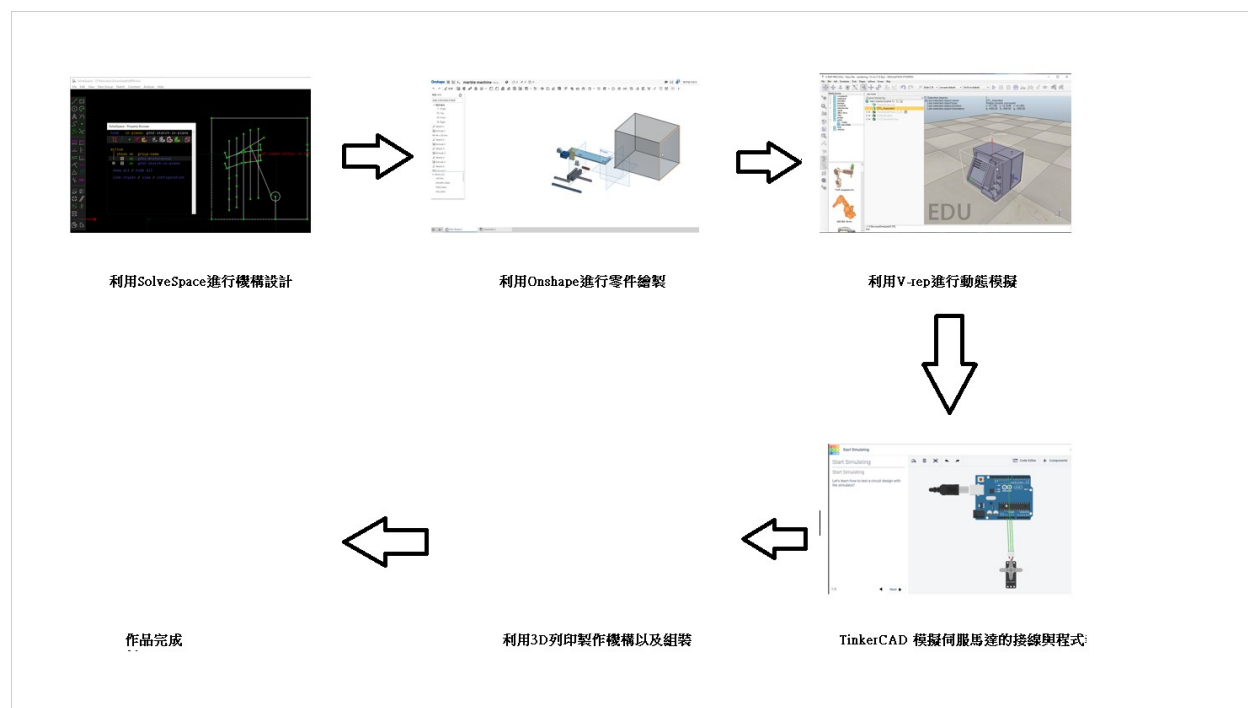


圖 3.5: 06

稱為圖 3.5。

整個製作流程先設計完整體架構後, 再用 Onshape 畫出零件圖進行組裝確認無誤後, 再將零件工作圖轉為 STL 檔, 到 V-rep 進行動態模擬, 完成後再進行 TinkerCAD 模擬伺服馬達的接線與程式, 確定無誤後 3D 列印進行軌道製作, 列印完後再進行組裝, 最後將程式輸入, 訊號線互相連好, 就可進行鋼球循環運動了。

第四章 過程中的問題

問題主要集中在進行 **vrep** 模擬的時候，因為不是特別熟悉這個軟體，它模擬的是物體實際運行的狀態。所以會有許多實際上的問題。

1. 公差問題：小組機構在初次設計機構的時候默認所有的零件在組裝的時候都是重合的所以在模擬的時候 **vrep** 系統在進行碰撞檢測的時候相鄰的零件便會不正常的運作（在互相碰撞到處彈）。
2. 摩擦問題：小組機構一共有 7 個階梯，小組在模擬的時候發現階梯的前 5 塊可以正常的上下交互運動，當開啓第 6 7 塊階梯的 **dynamic** 后發現後面兩塊只是停留在一個位置，像是卡在後面一樣。
3. 扭矩問題：在小組機構上模擬的時候，一開始我們只放一個小球進行模擬的時候小球可以很流暢的進行運作。可是當放入兩個小球之後，剛運作的時候沒有問題，在兩個小球一起在第一級階梯上的時候第一級階梯卡住不動了。

第五章 解決方法

解決方法

1. 公差問題解決辦法：經過詢問老師過後明白了這個問題。所以改動零件讓他們之間有 0.2mm 的間隔。
2. 摩擦問題解決辦法：我們就想可能是我們給的 0.2mm 的間距對於後面兩塊來說可能有點小。所以我們把後面兩塊的間距單獨增加到 0.3mm。
3. 扭矩問題解決辦法：我們觀察機構卡住情形。覺得可能是扭力不太夠。所以增加扭力到 50N。這樣就可以將小球運送上去了。

第六章 結論

期末報告結論

6.1 結論與建議

結論與建議內容

第七章 參考文獻

參考資料 <https://www.youtube.com/watch?v=HrIfZrDe788>

參考資料 <http://woodgears.ca/marbles/paul.html>