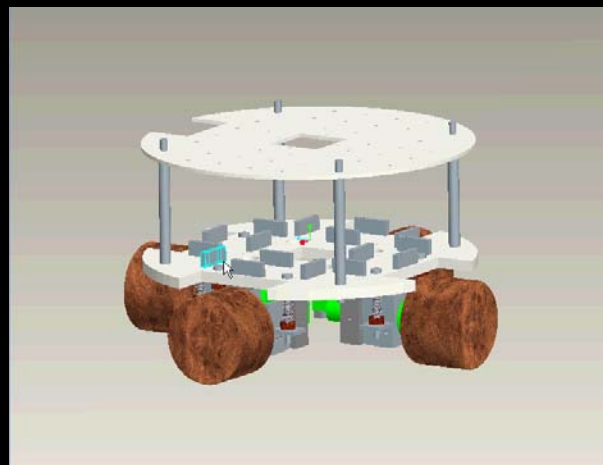


全向式移動平台

- 機構設計

- 全向輪設計，全方向移動
- 4輪避震著地設計
- 利用Pro ENGINEER完成3D立體設計



- 製造與測試

- 驅動：完成馬達、驅動器組裝
- 控制：自製完成DSP板
- 測試：即時全方向移動

