

JMC-KX-0901A 搭建

声明一:

Copyright © 2007 广州中鸣数码科技有限公司 版权所有，保留一切权利

图片仅供参考，产品外形、技术参数、功能等请以实际产品及该产品说明书、铭牌为准，如因技术更新产生变更，恕不另行通知！

由于产品版本升级或其它原因，本手册内容会不定期进行更新。

本手册仅作为使用指导，本手册中的所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。若有任何因本手册或其所提到之产品的所有信息所引起的直接或间接的资料流出，利益损失或事业终止，广州中鸣数码科技有限公司及其所属员工恕不担任任何责任。

声明二:

本方案仅为用户参加类似机器人竞赛项目提供参考指导,广州中鸣数码科技有限公司强烈建议用户不要采用完全一致的搭建及程序参与竞赛,其原因如下:

1.本方案旨在提高用户在参与机器人竞赛项目的起点水平，但并不希望因此而扼杀参赛者的主动性及创作力，也不希望因此而违背机器人竞赛活动对青少年的教育意义。

2.本方案仅适用及受限制于某一特定的竞赛规则，参赛者应在充分理解要参与竞赛的规则前提下，参考本方案的基础上完成自己的设计。

3.几乎所有的机器人竞赛都要求参赛者亲身设计，并能在竞赛现场独立调试及向评委讲解设计思路，故参赛者应通过对方案的深刻了解及日常训练使具有随机应变之能力。

4.本方案会在网上 (<http://www.robotplayer.com/>) 以公开形式面向广大机器人爱好者发布，所有的参赛者都有可能对其有充分的了解，因此对本方案未加以改进者将甚少机会获胜。

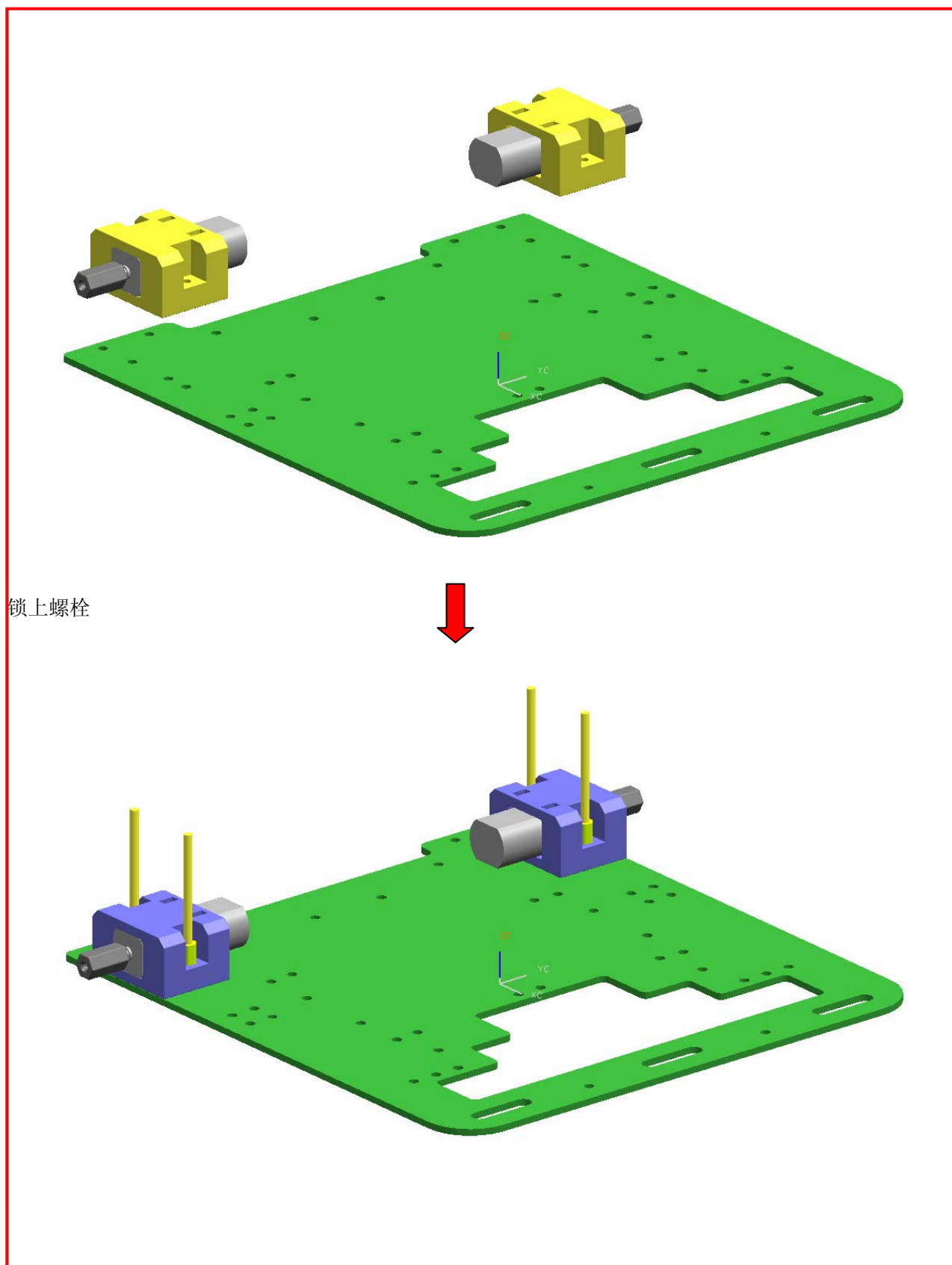
5.本方案未经长时间的验证和实施，也未能发挥器材之极限性能，广州中鸣数码科技有限公司并不能保证该方案完美无缺，用户应该通过亲身实践去验证和改进，并从中学习相关的知识和获取相关的经验。

声明三:

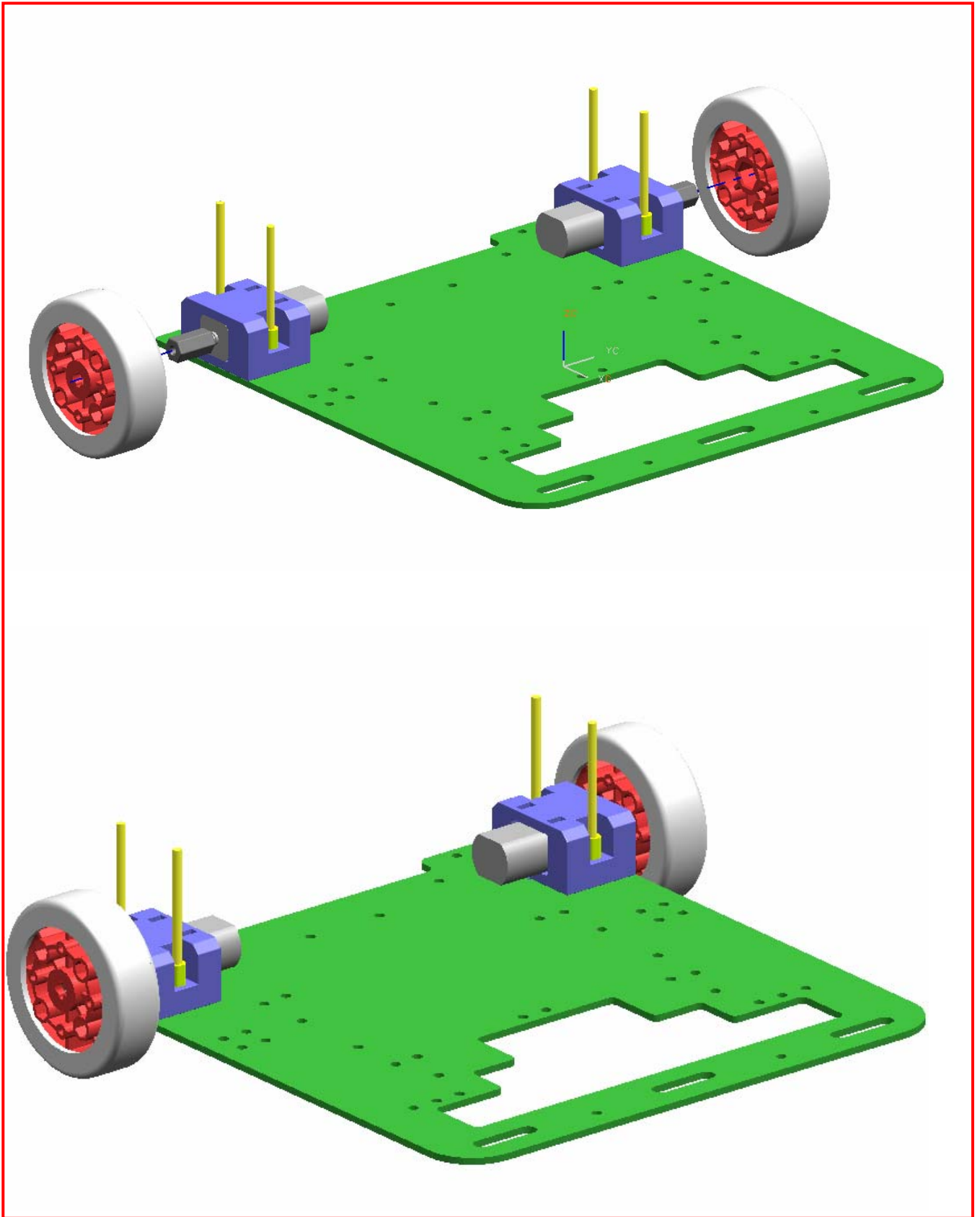
本手册的搭建方法仅供参考，不排除有叙述错误的可能性。

二. 搭建步骤

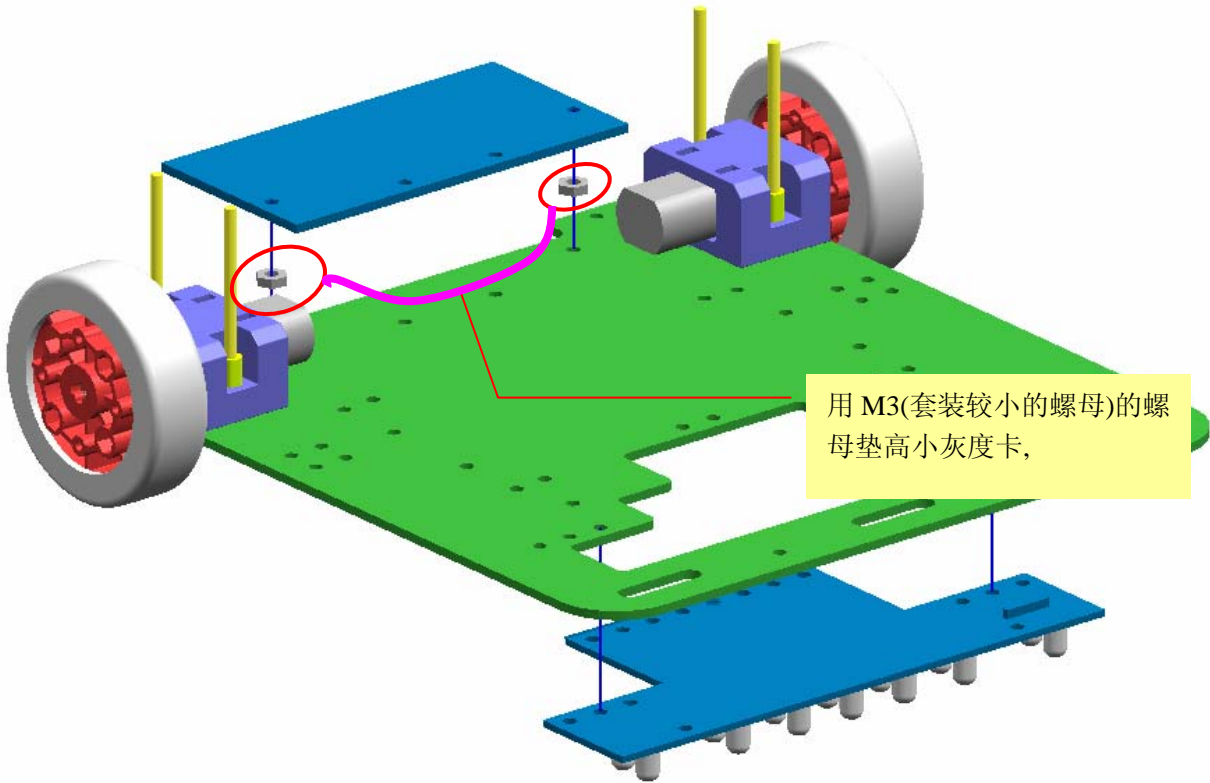
1、安装小马达，如图所示



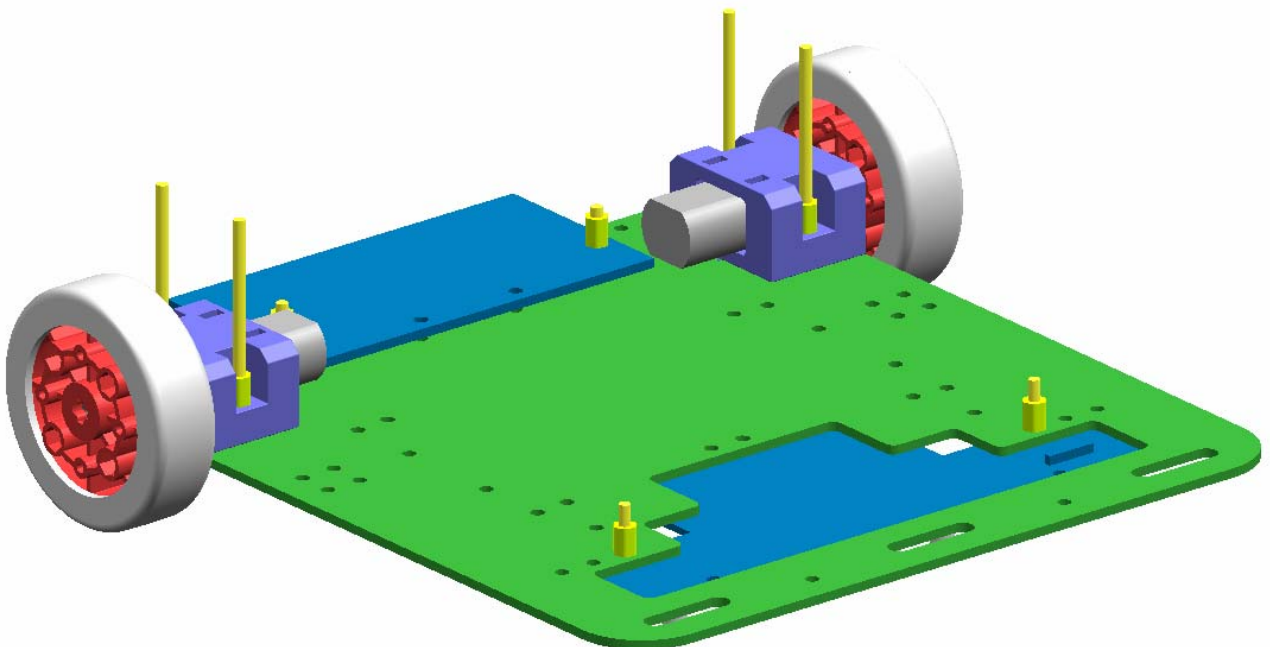
2、安装轮胎， 如图所示



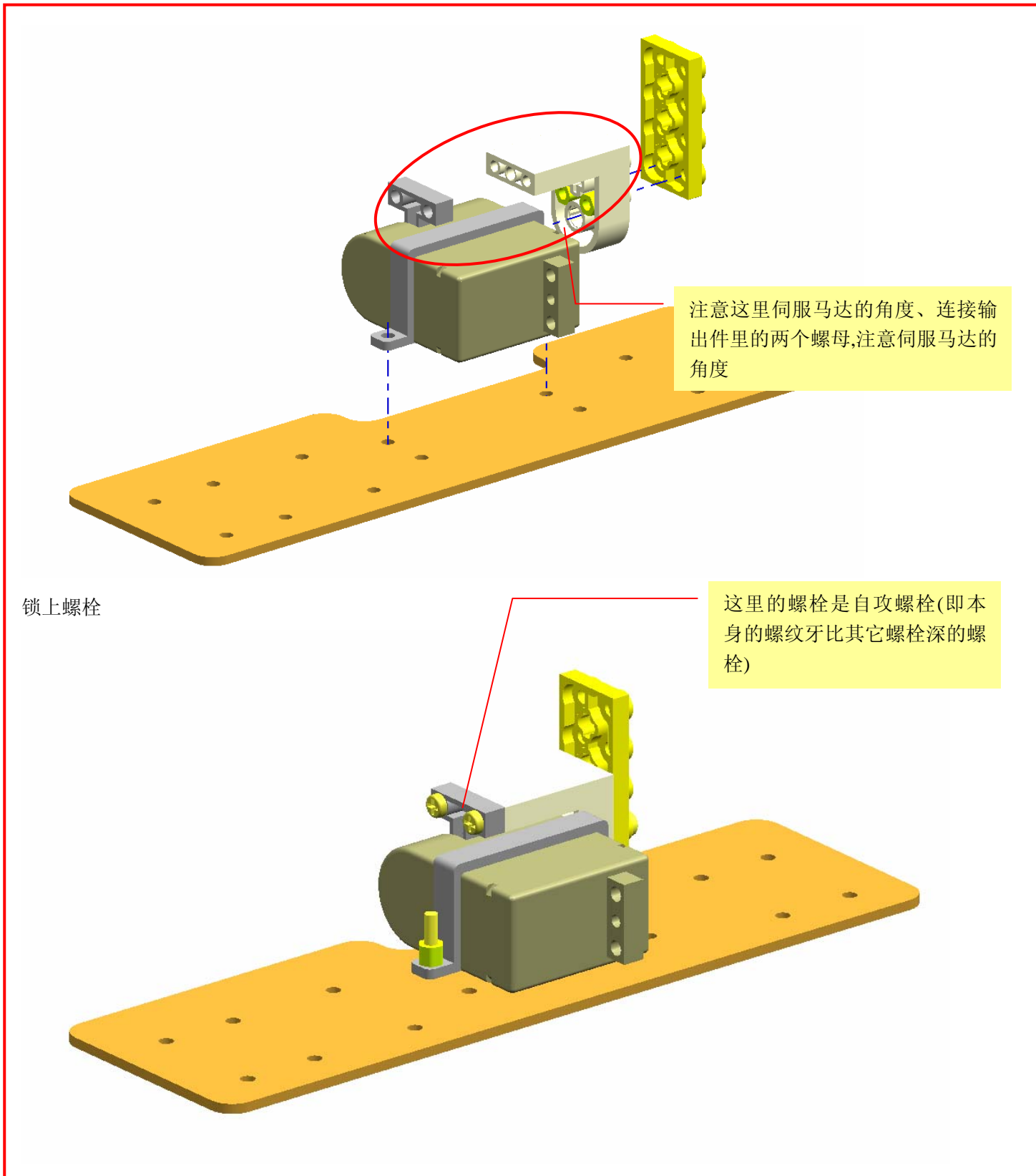
3、装上前后智能寻轨模块， 如图所示



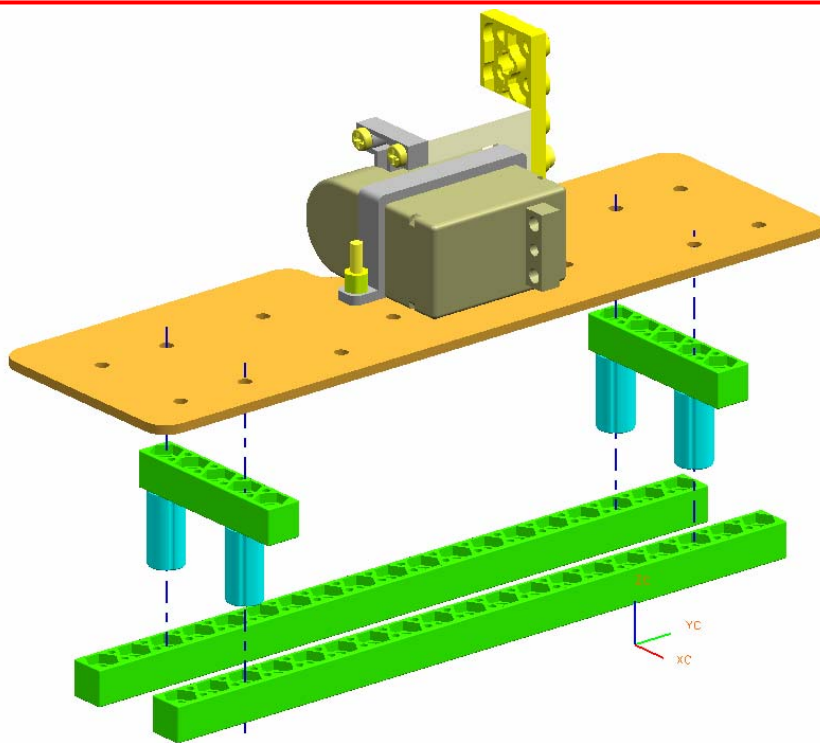
锁上螺栓



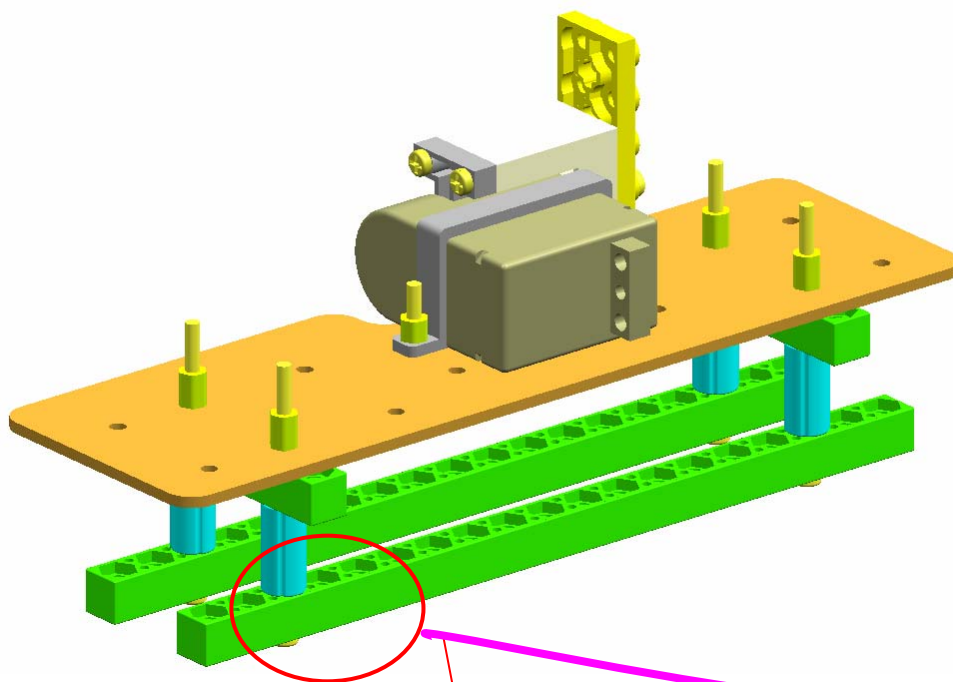
4、后支板的伺服马达的安装, 如图所示



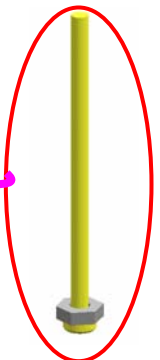
5、支架的安装, 如图所示



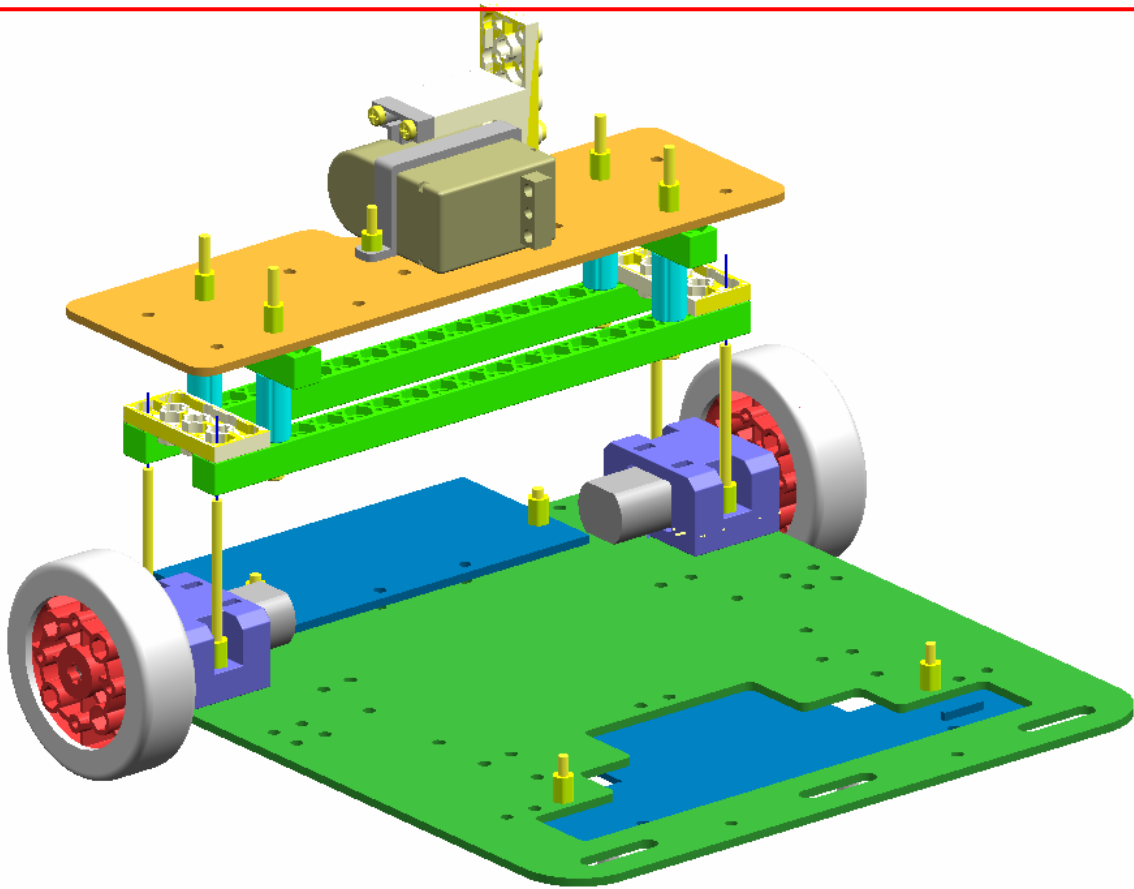
锁上螺栓



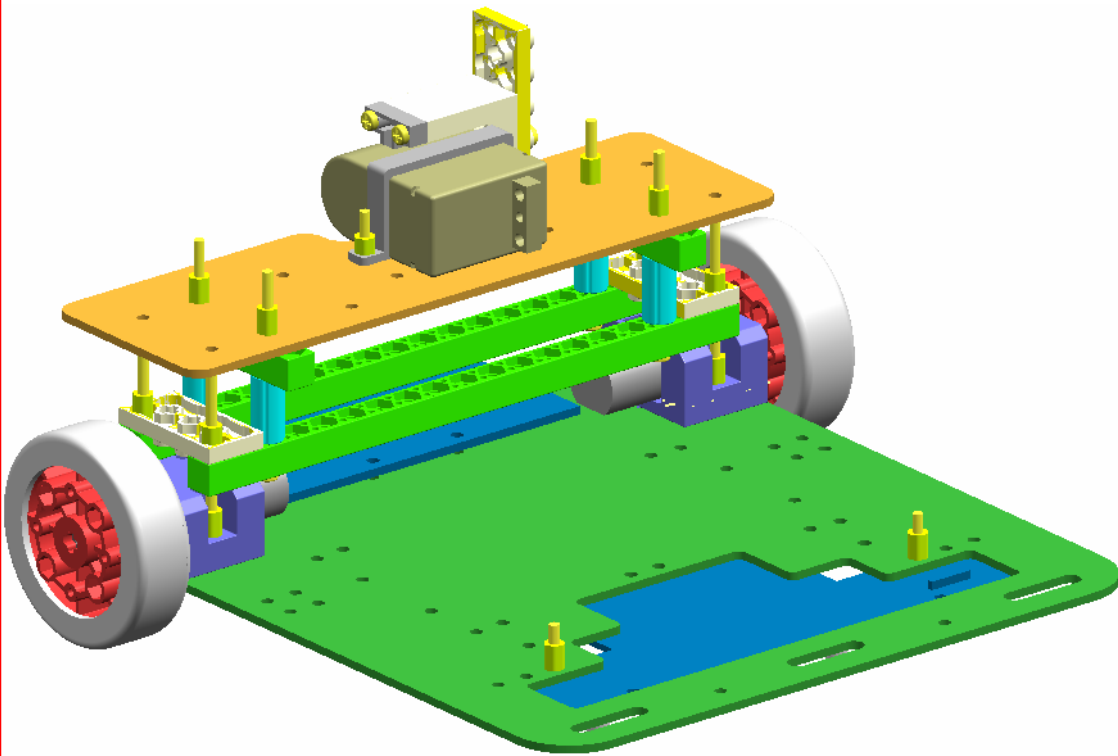
在螺栓的底部垫上一个 M3 的螺母



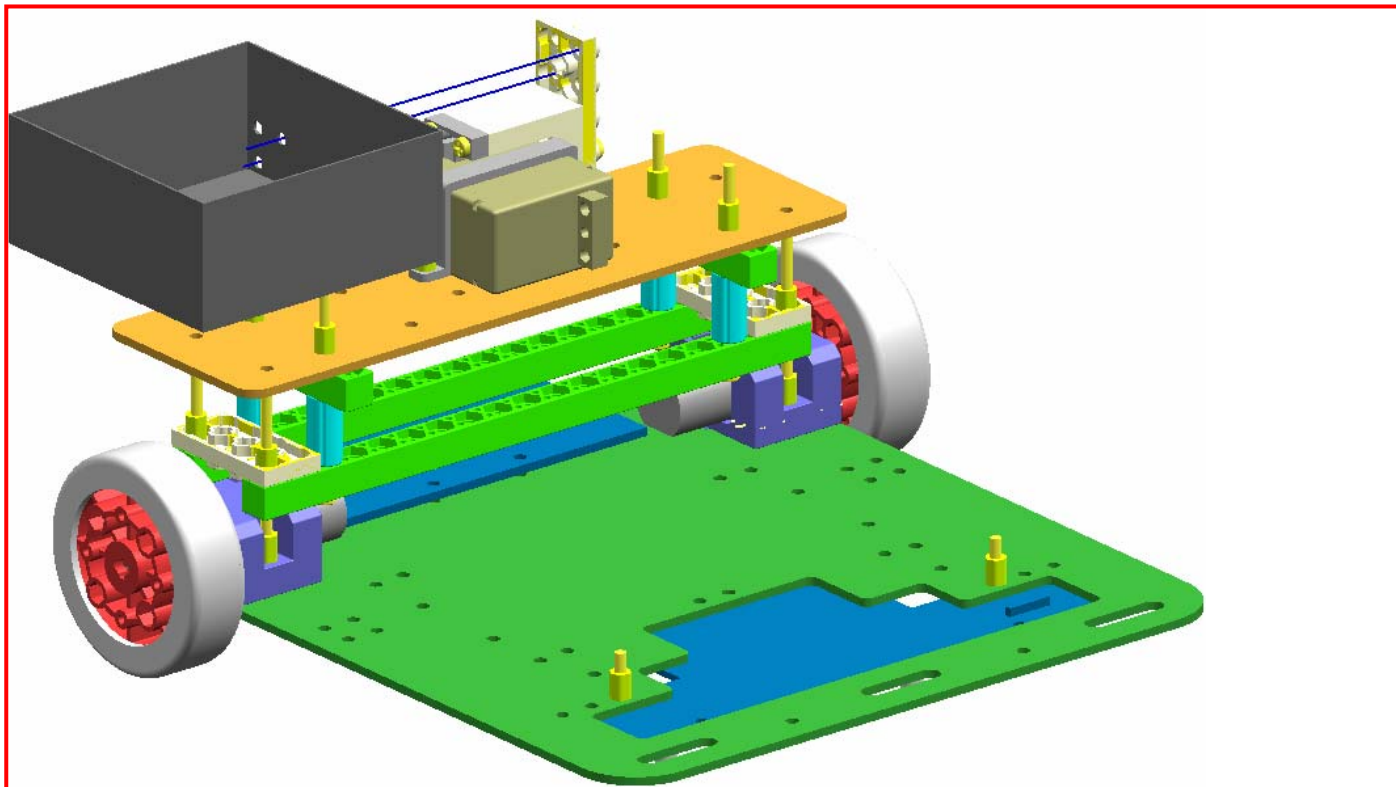
6、后面部分的安装，如图所示



锁上螺栓

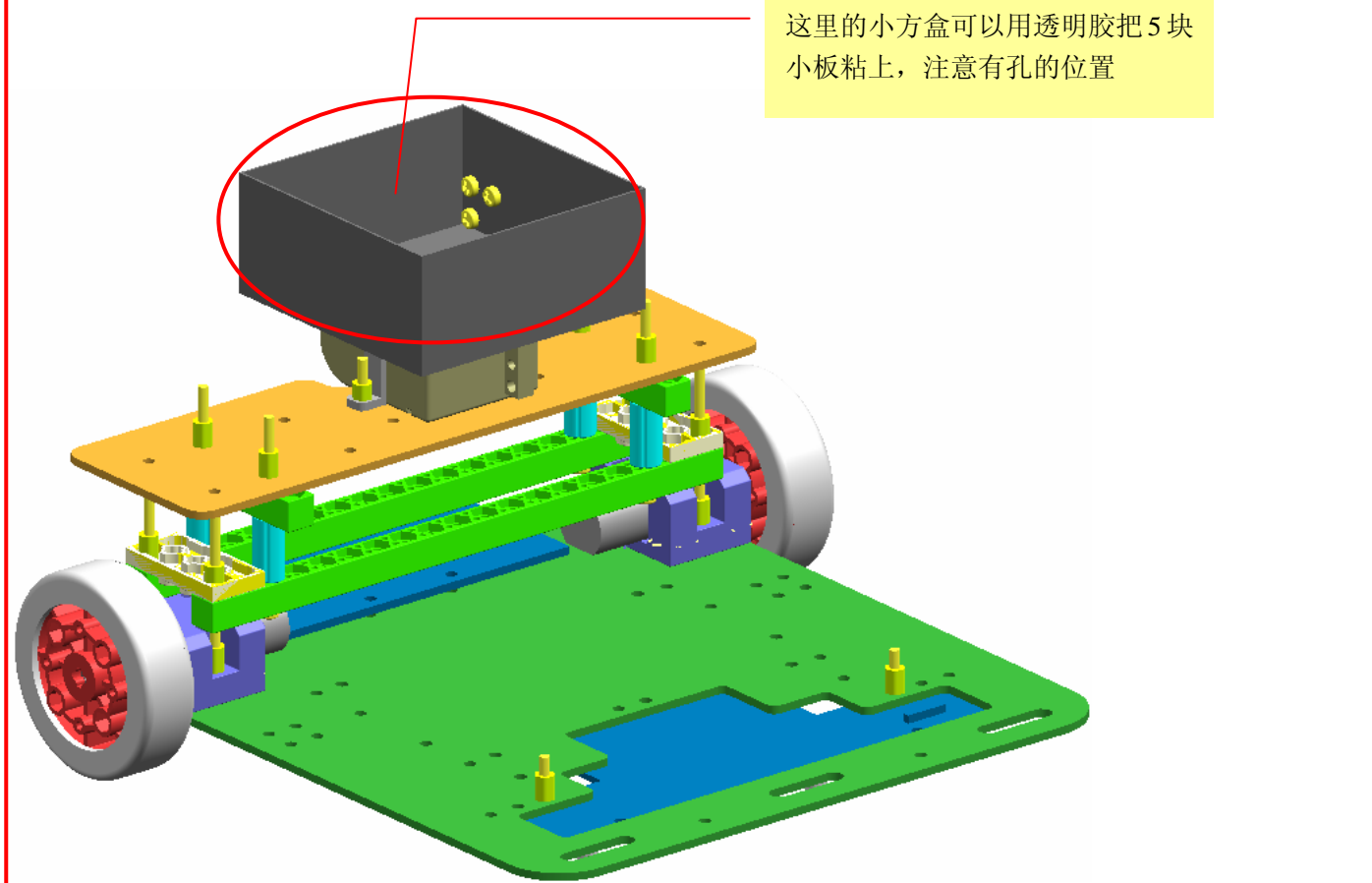


7、小方盒的安装，如图所示

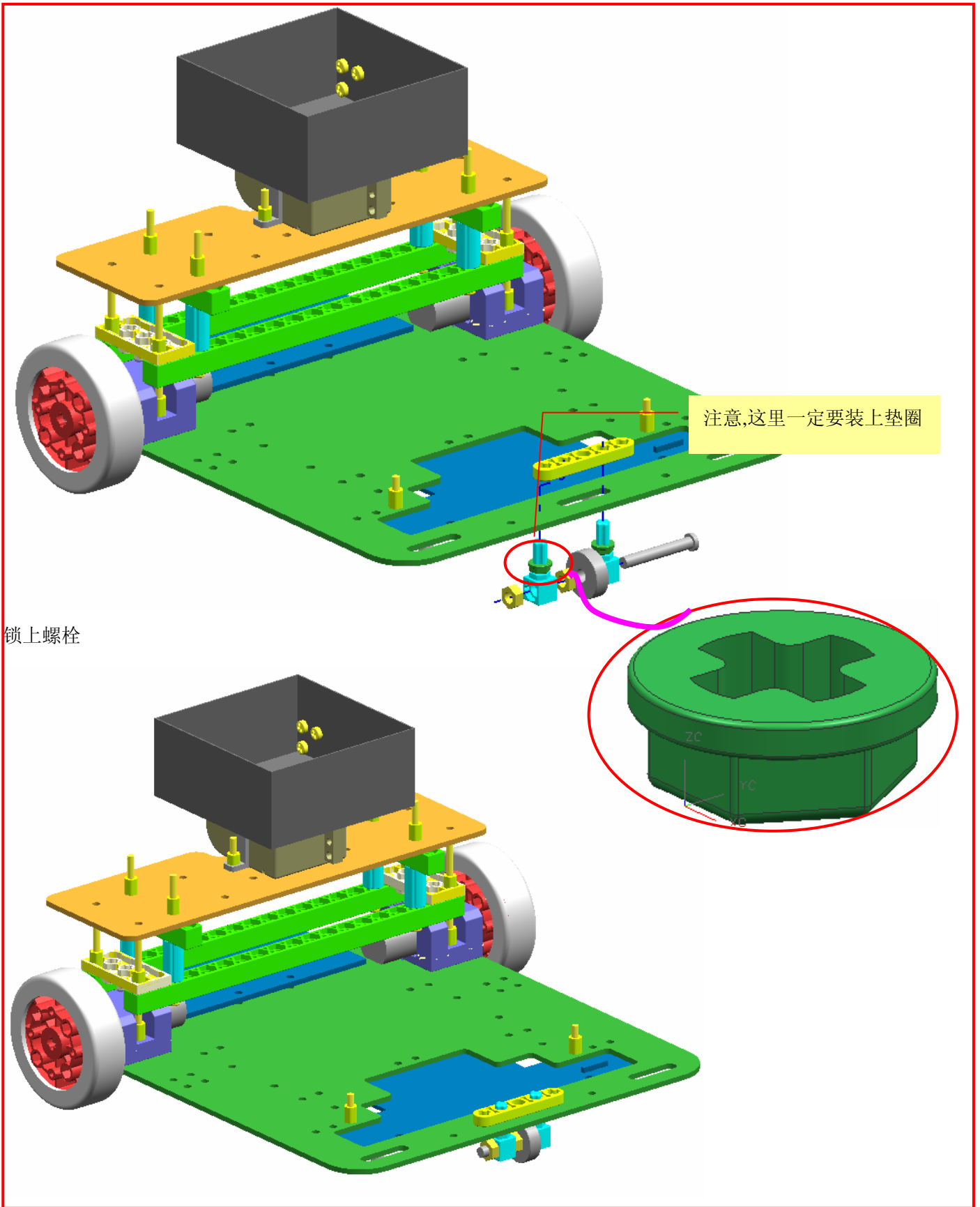


锁上螺栓

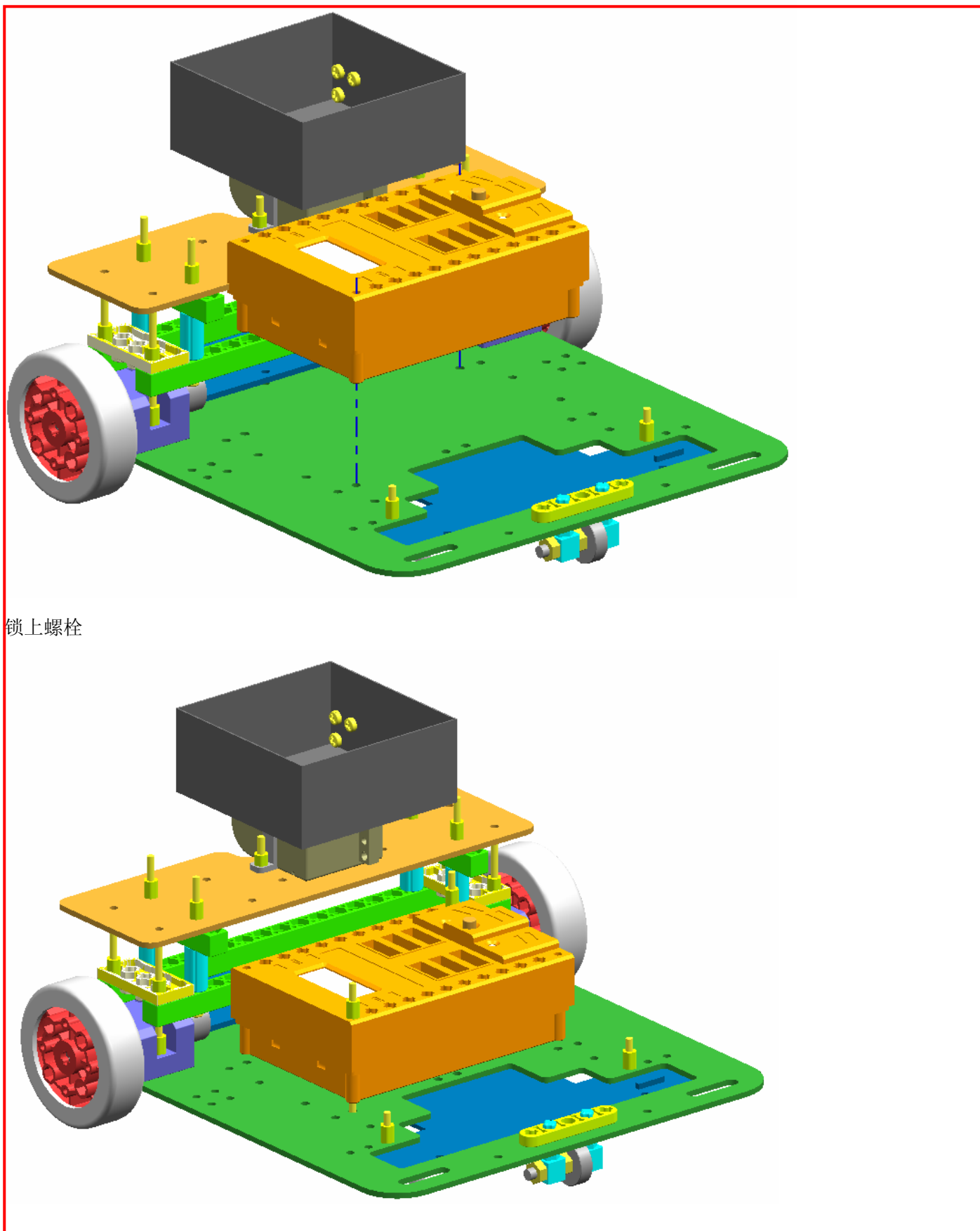
这里的小方盒可以用透明胶把5块小板粘上，注意有孔的位置



8、前轮的安装，如图所示

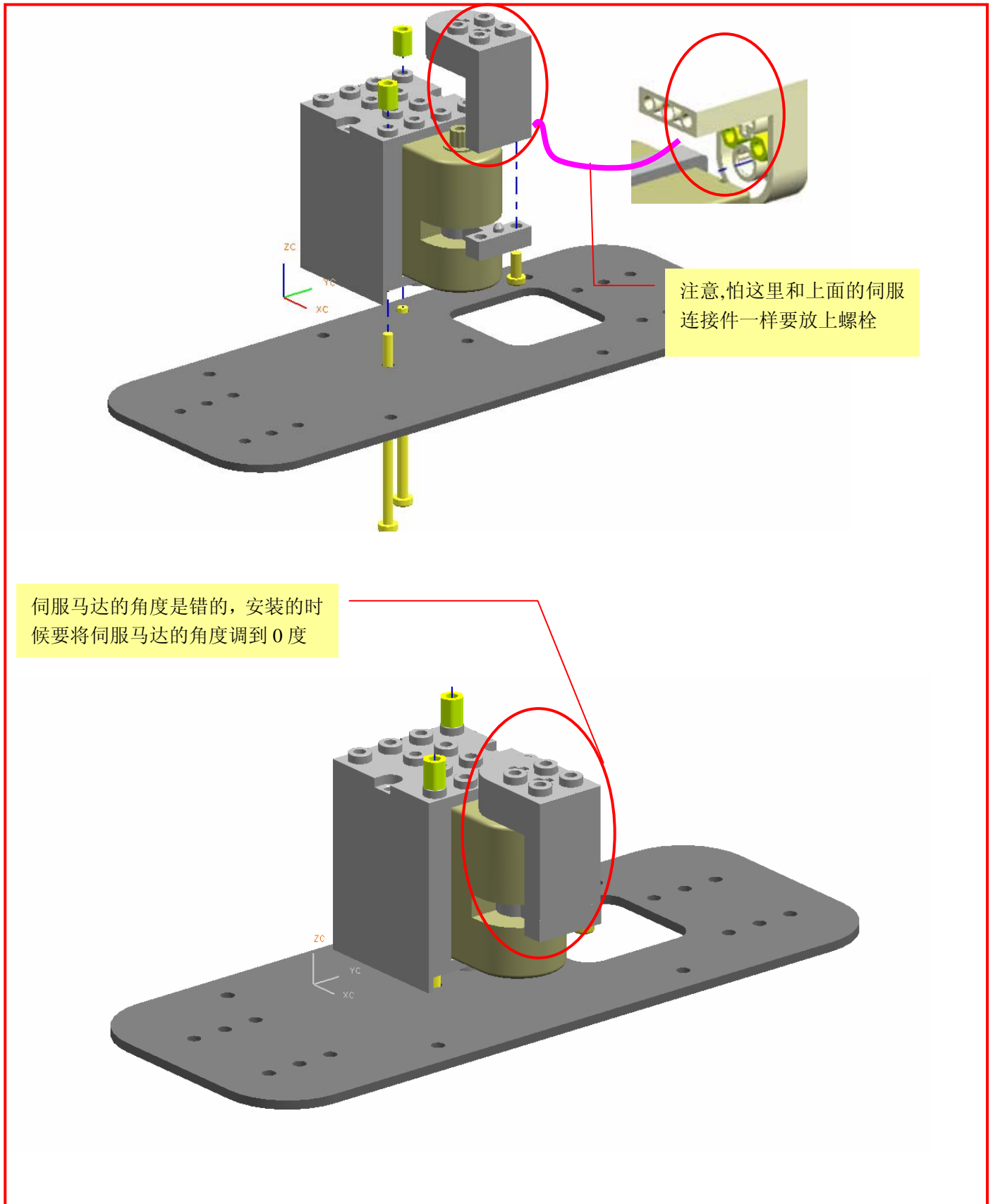


9、RCU 的安装, 9 如图所示

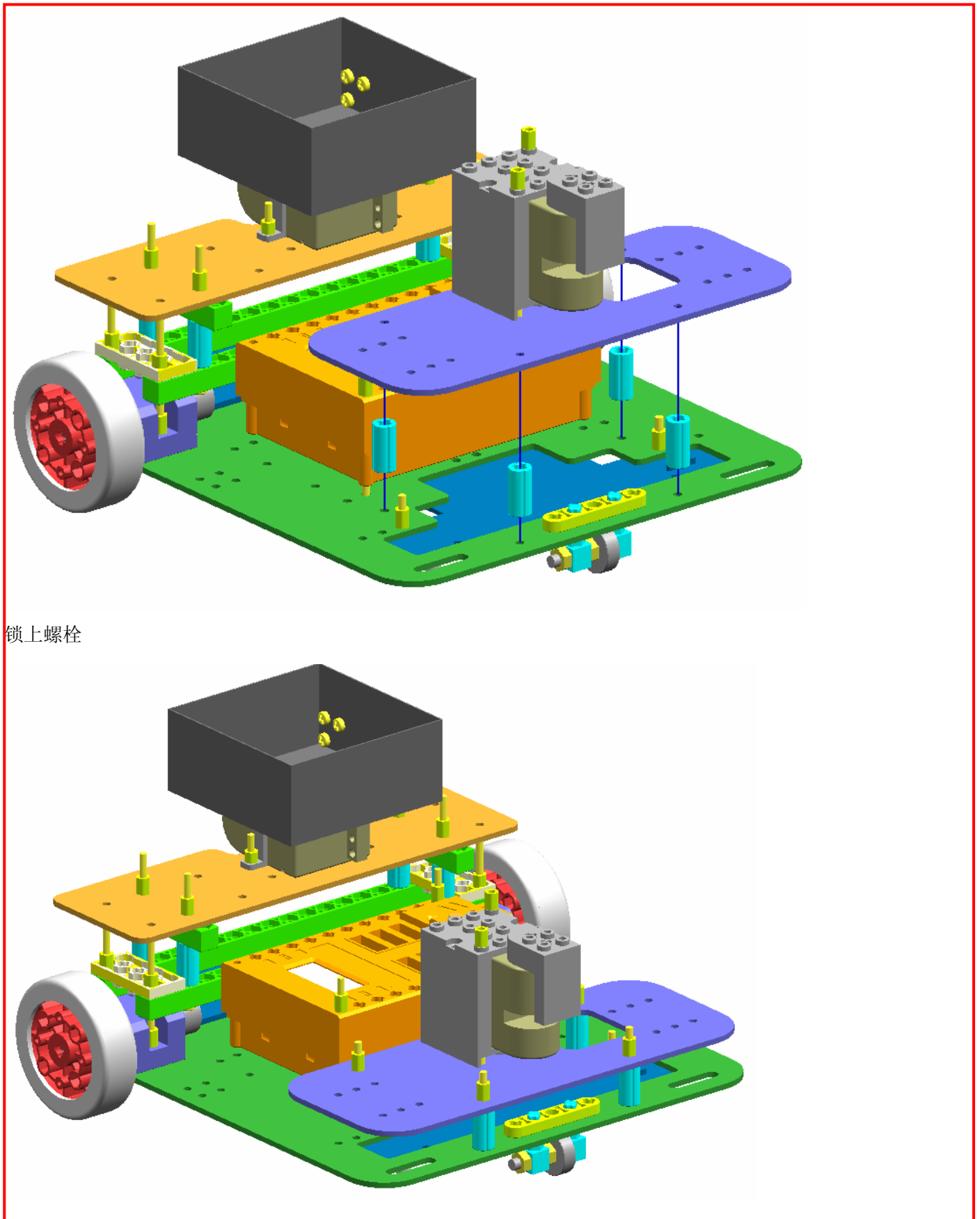


锁上螺栓

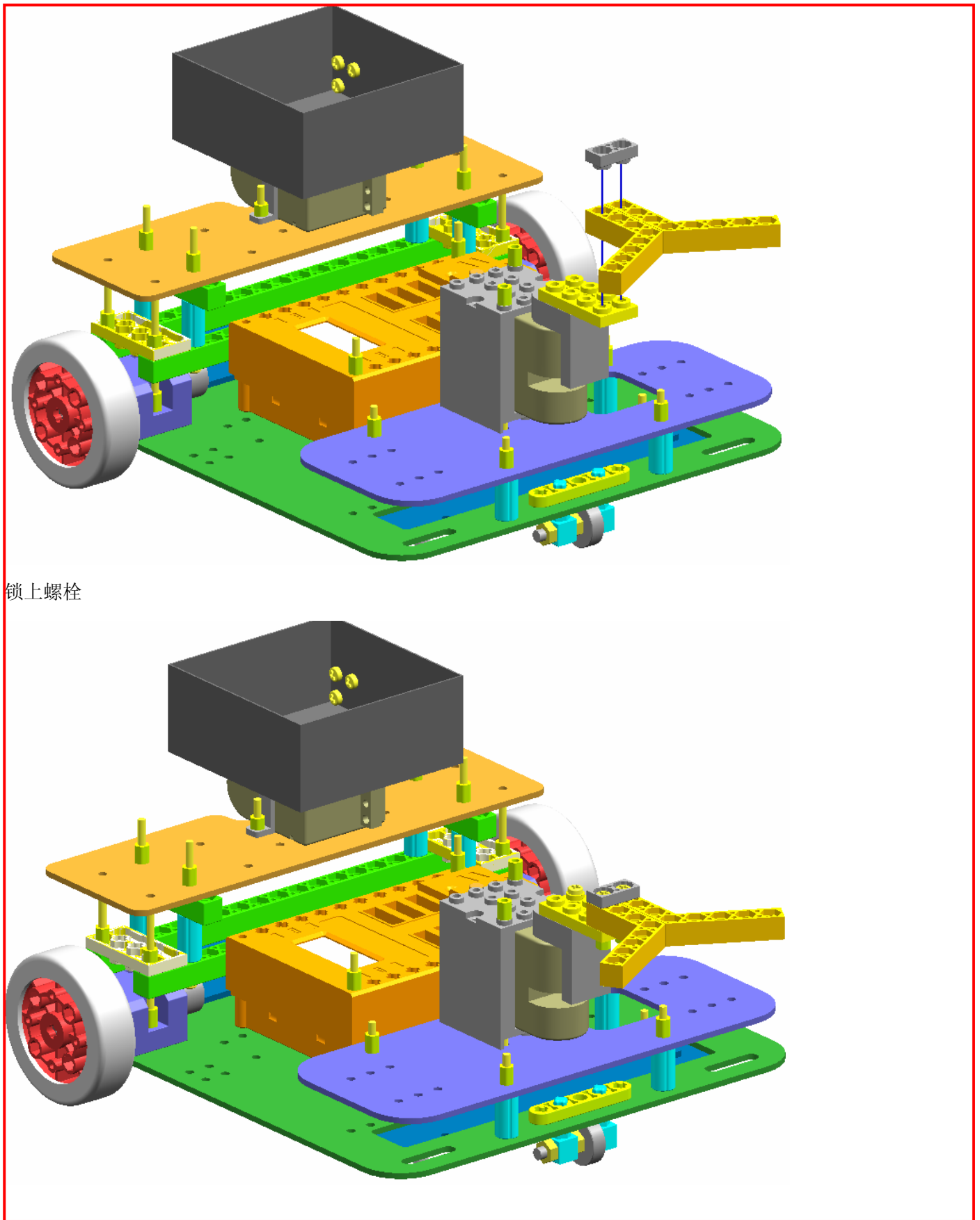
10、前支板伺服马达的安装，如图所示



11、前面部分的安装，如图所示

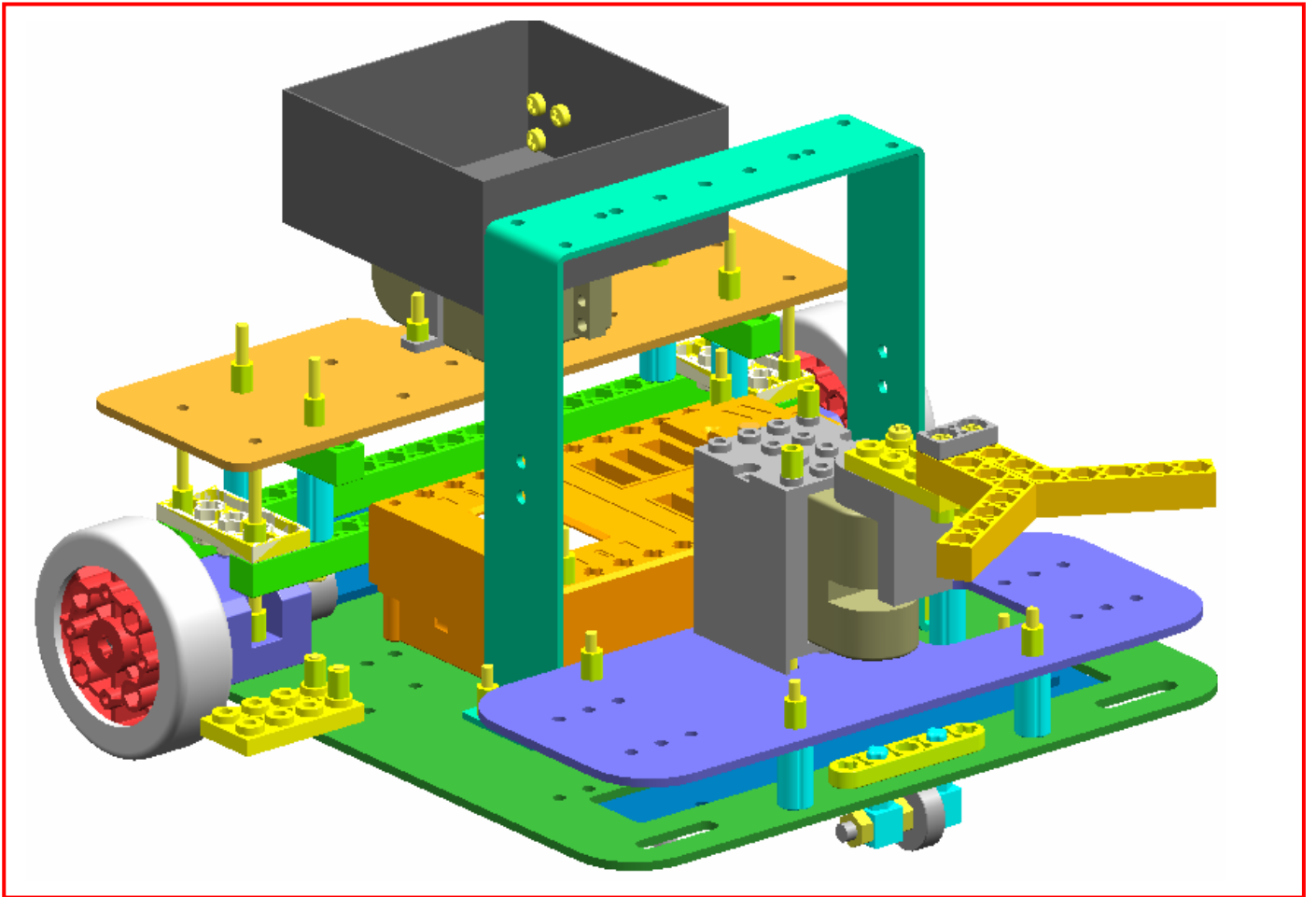


12、清除障碍物的支加安装，如图所示

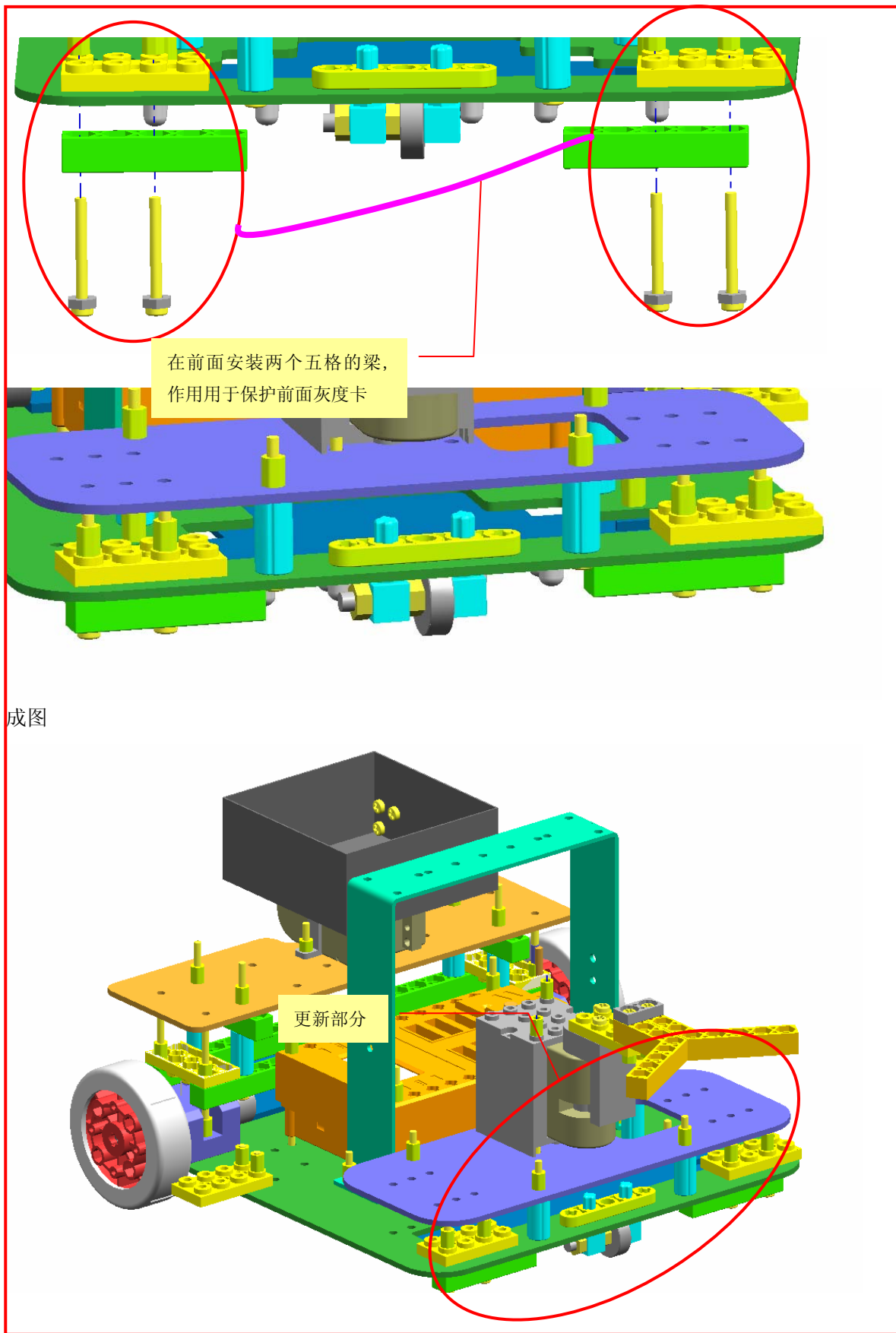


锁上螺栓

13、安装上提手，如图所示

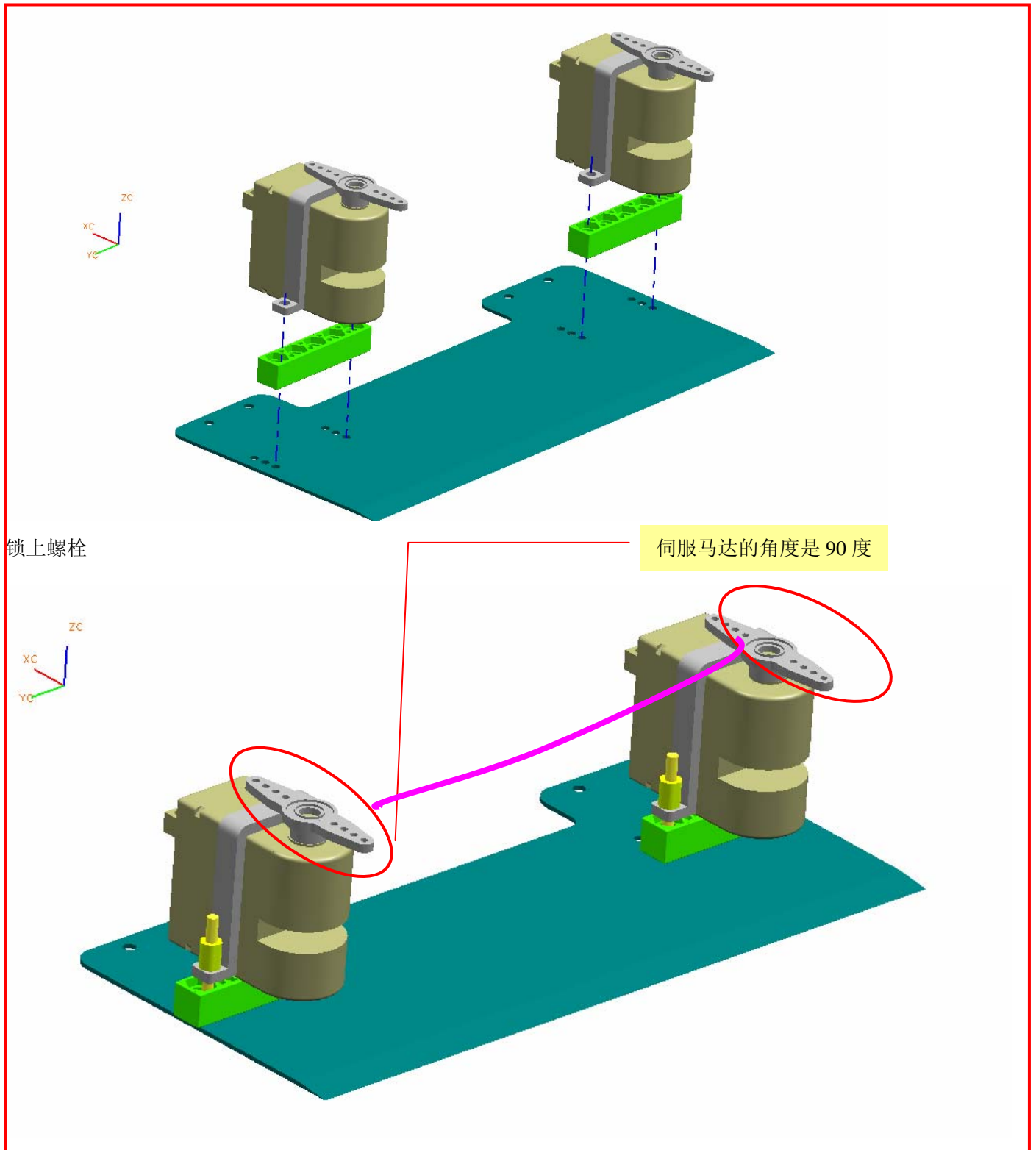


改进搭建部分

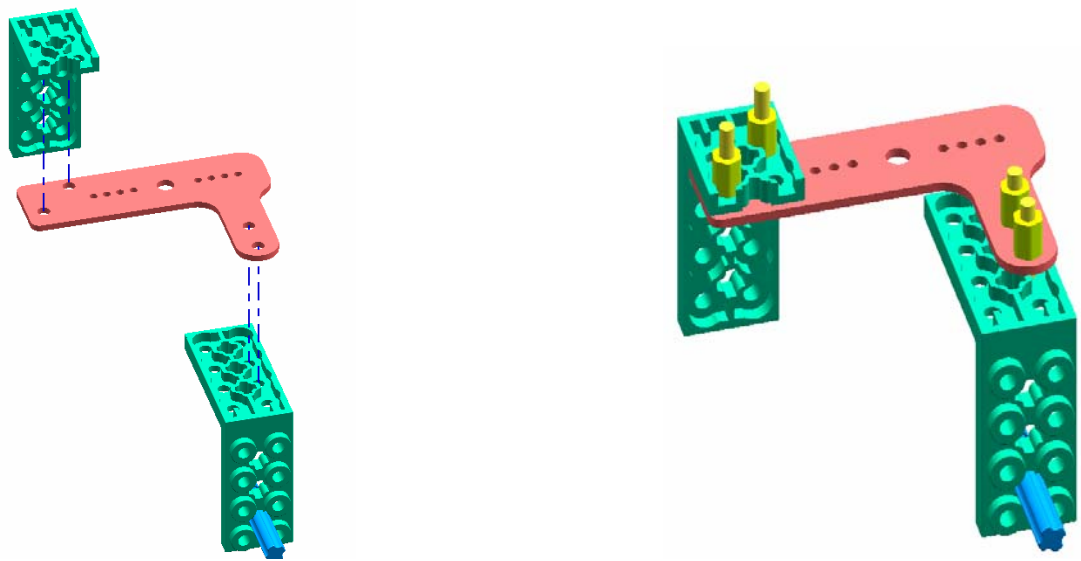


成图

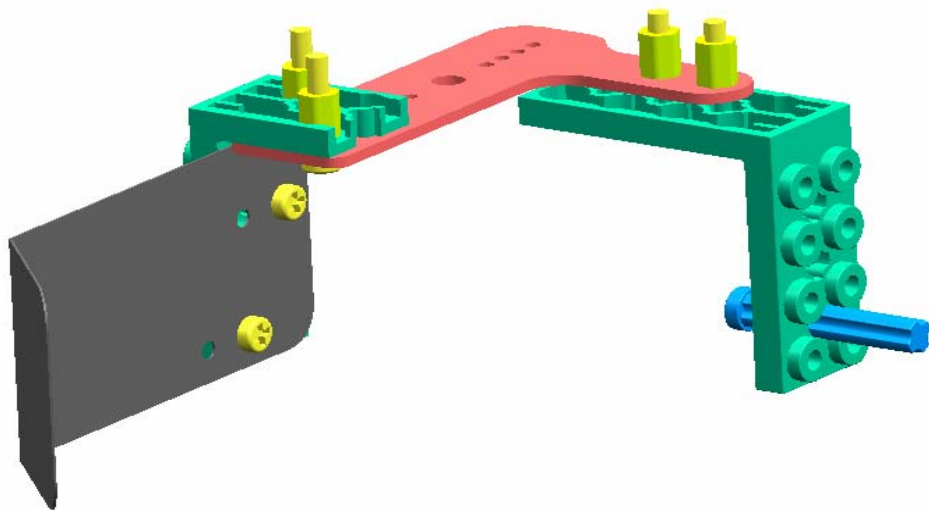
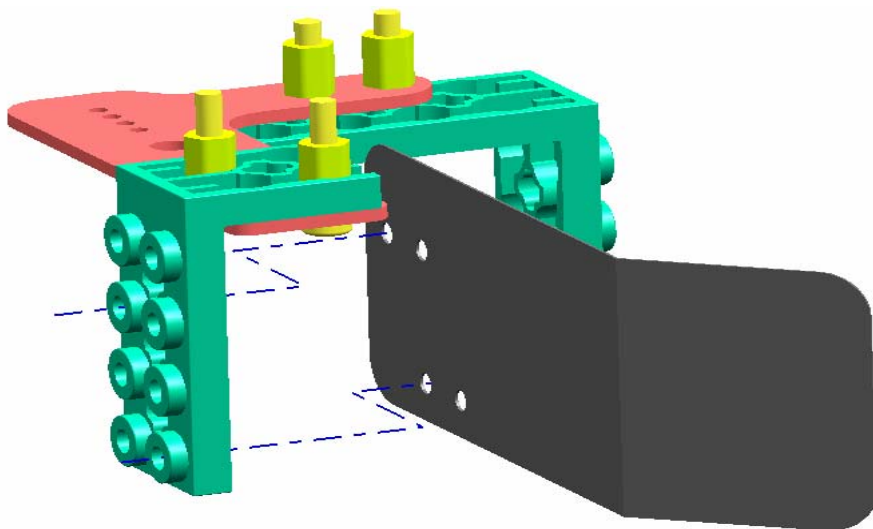
14、自动装卸建筑物的伺服马达的装安，如图所示



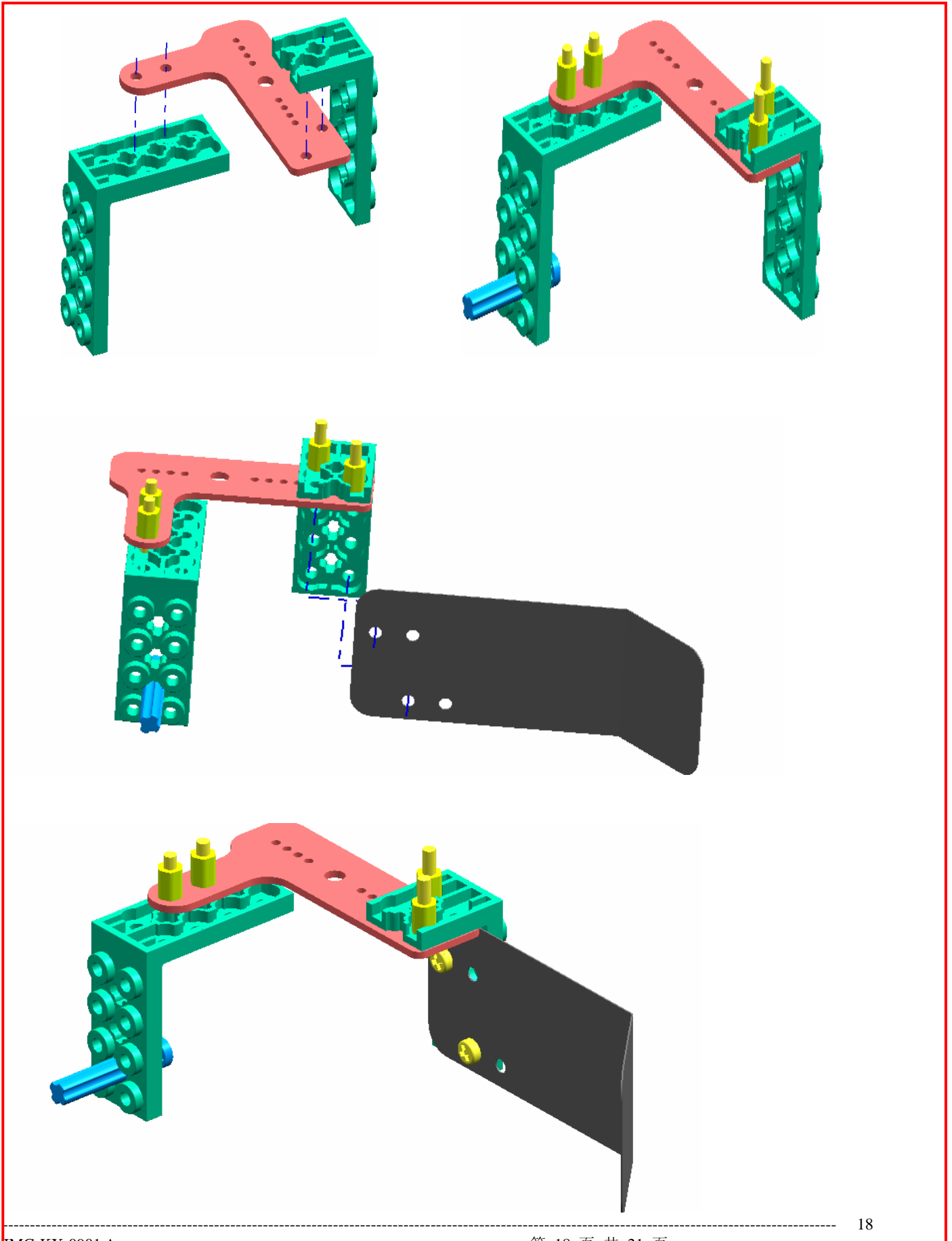
15、左拨手的安装，如图所示



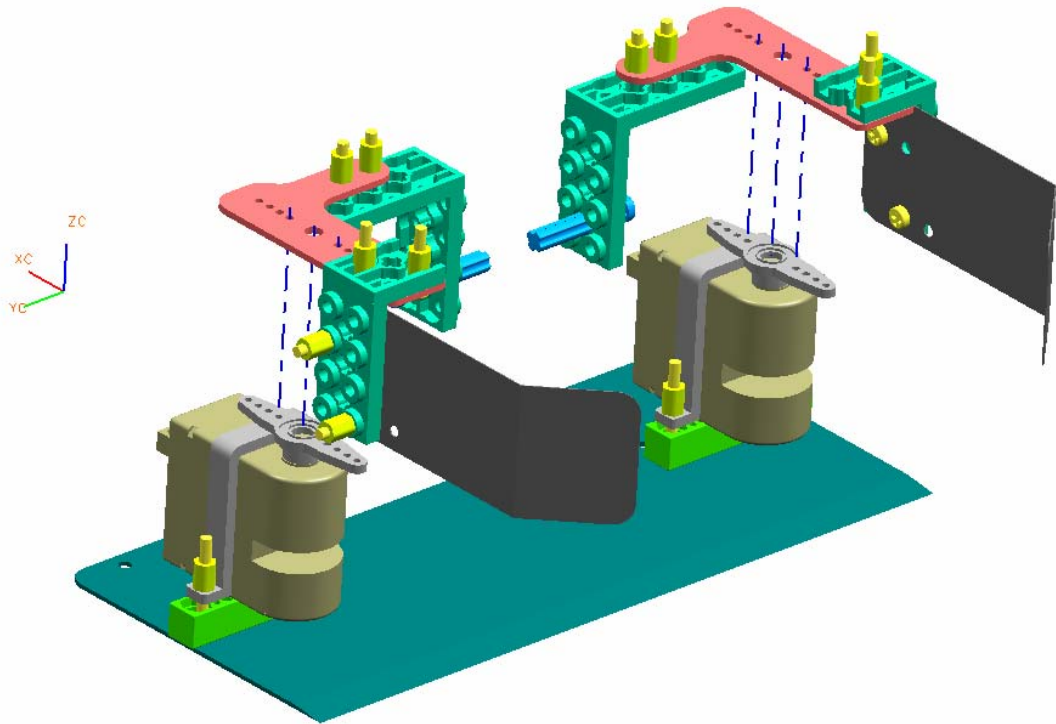
锁上螺栓



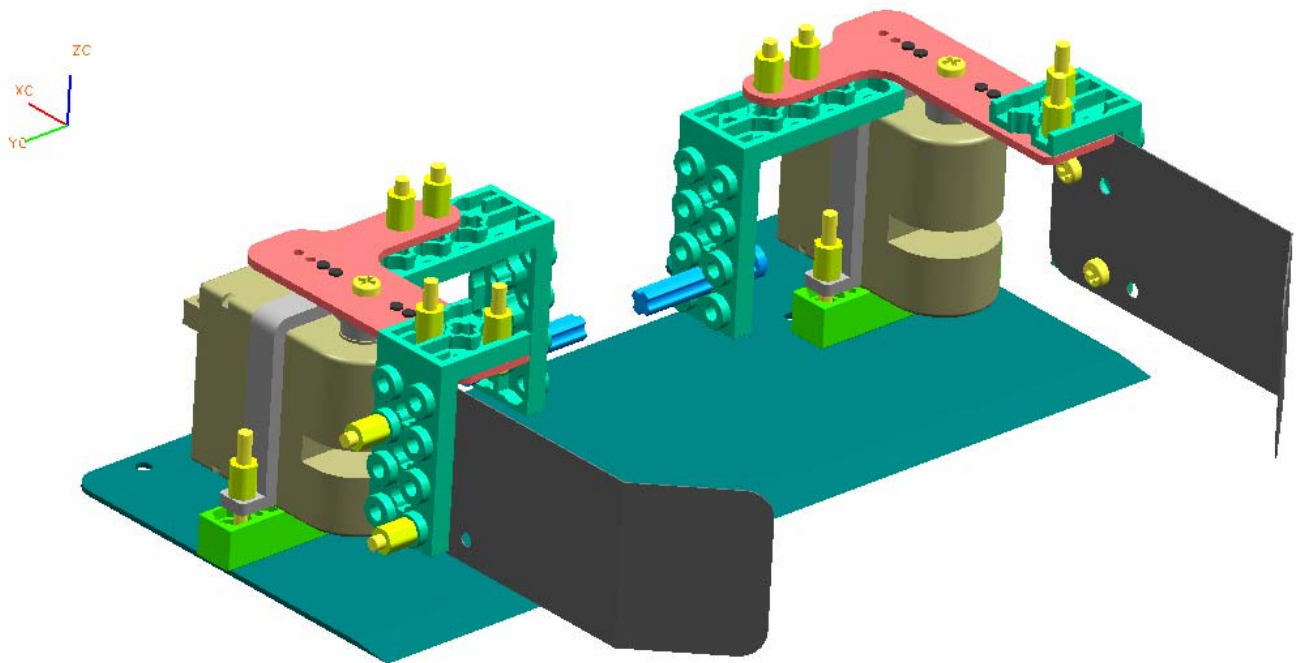
16、右拨手的安装，如图所示



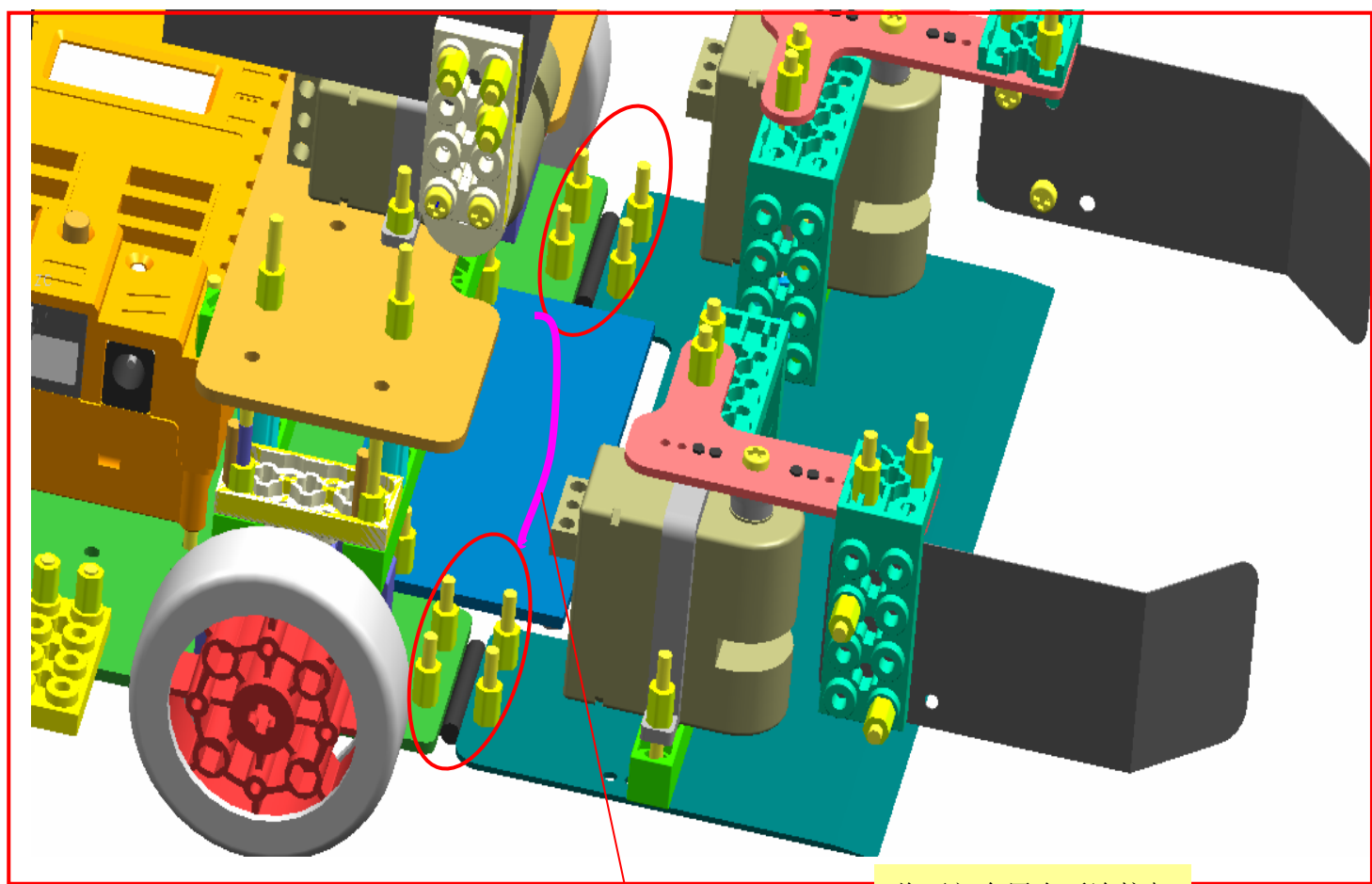
17、把左右拨手安装到伺服马达上，如图所示



锁上螺栓



18、两部会连接，如图所示



将两部会用合页连接起来，并用螺栓锁好

19、完成图

