写给小白的白嫖教程

下载

1. clone或者Download整个项目

下单

- 1. PCB打样
 - a. 进入\1.Hardware\
 - b. 找到每一个硬件工程的PCB文件,直接右转丢到嘉立创打样
- 2. 开钢网
 - a. 把4个工程的PCB文件一起丢给淘宝,让淘宝开一张钢网就行
- 3. 下单3D打印件
 - a. 进入\6.Process\3D打印
 - b. 按照<3D打印加工说明.xlsx>文档说明,看清楚数量,去未来工厂把3个物料丢上去打印,材料选未来8100
- 4. 下单钣金件
 - a. 进入\6.Process\钣金件
 - b. 按照<钣金加工说明.xlsx>文档说明,看清楚数量,自己去淘宝打样或者找到 \6.Process\BOM\结构BOM.xls文件,点进去文件的链接,丢文件给客服,确定好 数量开工
- 5. 下单结构件
 - a. 进入\6.Process\BOM\
 - b. 按照<结构BOM.xls>下单除开钣金件的其他材料
- 6. 下单元器件
 - a. 进入进入\6.Process\BOM\
 - b. 按照<AS5600.xlsx><Cubli_Control_Board.xlsx><ESP32_UART.xlsx><mpu6050.xlsx>文档下单元器件

- i. 嫌麻烦,有钞能力的除开AS5600去淘宝,其他全去立创商城BOM表下单,需要注意**贴片型铝电解电容的封装,主控板有限高区域,限高高度为8mm**
- ii. 淘宝IC水深,注意别翻车了

安装IDE和编译

- 1. 等物料的过程可以在PC装好Vscode+plaformio环境
 - a. 请去百度或者B站搜索相关教程
- 2. 编译\2.Firmware里MCU1、MCU2的代码,编译有些问题可以查看\5.Doc\代码和工程.pdf,有其他问题可以百度解决

PCB焊接

- 1. 先焊接PCB
 - a. 可以看看视频方法,没有加热台用热风枪吹
 - b. 注意:要注意IMU模块的立贴接插件,引脚是否焊接到PCB上,这里经常翻车
- 2. 焊接完PCB一定要测试一下
 - a. 把所有的模块接上线
 - b. 用万用表打到二极管档位或者通断档位
 - c. 分别测量VBUS\BAT+\12V\5V\3.3V与GND的测试点,看是否有短路,无异常就可以了
- 3. 把电机和编码器部分先装配好
 - a. 作用:为了测试功能
- 4. 上电测试主控、IMU、电机、下载模块
 - a. 线都接好了,就可以上电了下载代码了,给2个MCU都下载代码,注意MCU编号,用串口助手查看是否所有模块都正常初始化?
 - b. 电池一定要注意线序
 - c. 初始化通过后,按3次KEY2切换到电机测试模式,长按KEY1,正常的话3个电机都能正常运行。模式和状态指示灯请查看<模式以及切换(KEY)说明.pdf><LED指示灯说明.pdf>

写给小白的白嫖教程 2

装配

- 1. 确保硬件都没问题了,就可以开始装配了,装配没啥难度,按照\4.Model\里面的文件或者视频装配就可以了,就是需要注意一下
 - a. 角和外框装配有方向,可以看<结构和安装说明>
 - b. 电机CH1、CH2、CH3也按照<结构和安装说明>来接线
- 2. 都装配完成就可以开始正常上机了
 - a. 按一次KEY2切换到点平衡模式,绿色LED3S内闪烁一次
 - b. 手动把Cubli_Mini立起来放到平衡点附近,静止0.5S就可以正常运行了,本步骤只是确保系统和传感器都能正常运行
 - c. 未调整平衡角度有一定的概率能立起来

调参

- 1. 按照<使用和调参说明.pdf>使用串口或者WIFI调参
- 2. 按照<常见问题.pdf>第五点调节平衡角度,调节的命令查看<调参命令说明.pdf>

写给小白的白嫖教程 3