**远程摄影机器人**

研究设计机器人顶层结构，利用伸缩杆实现摄像机的升降。四周使用滑轨固定，相机固定在顶板上边，使用云台实现相机360°旋转。在相机四周添加保护层，保护相机不受雨水侵蚀。使用时，通过升降台将相机从保护层取出，180°旋转相机实现物体拍摄。

郝乐

2019.12.12