2周: 机器人赛事团队导入 底盘、云台、发射结构、抓取结构、传动结构 执行器 电机、电调、气缸、电磁阀、舵机、推杆 机器人系统组成 控制器 主控、算法设备 传感器 内部传感器、外部传感器 电线接口、气动接头、电路布线、气路布置 3周:组件到模块专业设计 零件 螺丝螺母、角铝、齿轮、链条、同步带 基础零件设计 工具 螺丝刀、套筒、扳手、镊子、手钻、电烙铁 基础结构设计 机器人加工装配 机械 材料 玻纤、碳纤、铝方管、型材、光轴、亚克力 整体图纸装配 加工设备使用 设备 雕刻机、3D打印机、带锯、电钻、气泵、气瓶 机器人理论 PCB设计与制作 规则、经典场次 专业理论 元件焊接线材制备 电控 用户界面、控制体验、实战 限时维修 备赛导入 全向移动底盘控制 工作规范、团队规划 实战对抗 规定 二自由度云台控制 厦门大学 RoboMaster 初级培训 中级培训 高级培训 工程师考核 先期培训 培训体系 Solidworks安装与软件熟悉 FEA有限元分析 机械结构原理分析 DFM可制造性设计 机械 机械 机械结构图纸拆分 Ergonomics人机工程 ID工业设计 机器人拆卸与组装 VisualStudio安装与软件熟悉 硬件标准化与系统设计 机器人系统姿态控制 AltiumDesigner安装与软件熟悉 电控 电控 电子技术基础知识 发射结构弹道测试 裁判系统使用 PID调参与电机控制 2周:专业理论与技术导入 3周: 系统级分析综合设计