# 有方机器人 阿克曼底盘





如需更详细的安装视频请移步 B 站链接:

 $\frac{\text{https://www.bilibili.com/video/BV1gg41157ef?from=search\&seid=11823924475348659039\&sp}{\text{m\_id\_from=333.337.0.0}}$ 

也可在 B 站直接搜索关键词: 有方机器人阿克曼底盘安装说明



#### 写在前言:

尊敬的客户您好,最初设计时已经考虑到安装问题,为了让使 用者安装更加简便快捷,我们将这款底盘大致分为前后两个模块,安 装过程中只要分开考虑即可。

这款底盘的拼接固定方式以螺丝为主,一个零件里面放螺母,螺丝从另一个零件的螺丝孔穿过。放置螺母的时候一定要注意方向,不然很有可能放不进去哦,如果是两个厚板子拼接就用 10mm 的长螺丝,如果是两个薄的板子拼接就用 8mm 的短螺丝。

这款阿克曼底盘搭载空间大,转向灵活,全身零件采用玻纤板 材质,皮实耐用。希望这款底盘可以帮助到您。





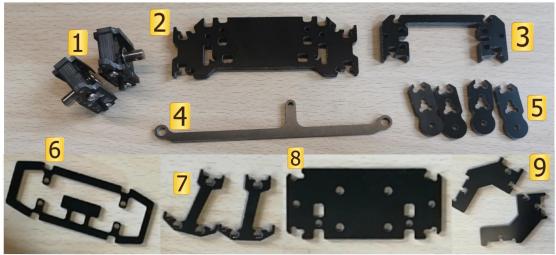




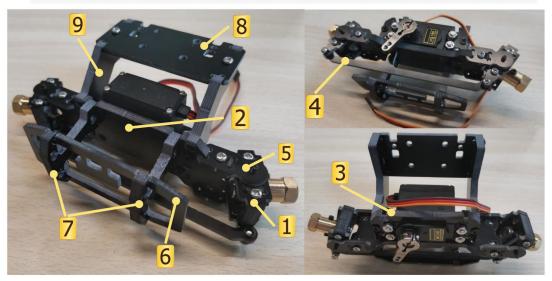


法兰轴承卡在零件两侧, 销钉从中间穿过, 注意销钉的方向刚好相反。

所需配件	数量
螺丝 M3*8 (银色)	8
螺丝 M3*10 (黑色)	4
螺母 M3	8



如上图所示, 左上角的零件代号为【1】, 后面零件依次为对应数字【2】【3】【4】....

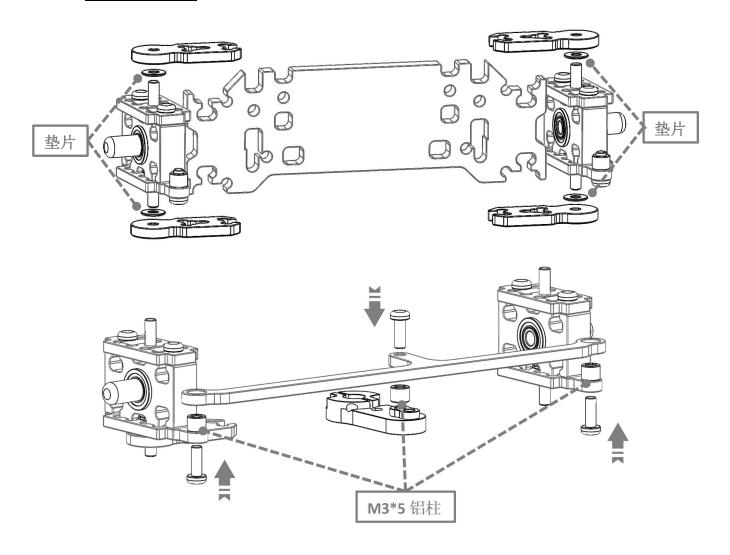


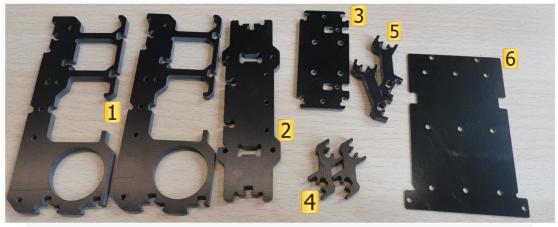
#### 拼装顺序:

- a: 将联轴器通过顶丝固定在【1】上, 固定的时候尽量让联轴器把轴承卡在【1】上。
- B: 在【1】的 M3\*10 的螺丝上套圆形垫片, 然后再通过【5】把【1】和【2】连接起来;
- d: 用【4】把【1】和舵机摇臂连接起来;
- e: 先把【7】和【6】连接, 然后【7】和【2】固定;
- f:【9】和【2】固定, 然后【8】装到【9】上。

所需配件	数量	位置		所需配件	数量	位置
螺丝 M3*10(黑色)	6+2+1	【2】、【3】、舵 机摇臂		螺丝 M3*8(银色)	2+4+4+	[1], [5], [6], [8]
螺母 M3	4+2+6+6	[2]、[3]、 [7]、[9]		黑色铝柱 M3*5	3	舵机摇臂、 【4】&舵机摇臂
螺丝 M4*12	4	舵机		舵机摇臂	1	舵机
螺母 M4	4	[3]		舵机	1	[3]
垫片	4	【1】&【5】		联轴器	2	[1]
六角扳手	1	舵机摇臂螺丝		顶丝	2	联轴器

# 补充细节图:





如上图所示,左上角的零件代号为【1】,后面零件依次为对应数字【2】【3】【4】....

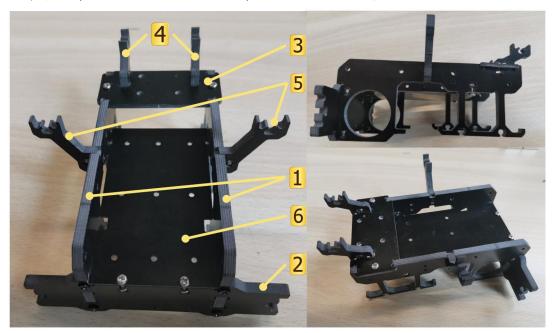
#### 拼装顺序:

a: 以【2】为基准,将两个【1】固定在【2】上;

b: 用【3】把两个【1】连接到一起;

c: 把【5】装到【1】上, 把【4】装到【3】上;

d: 零件【6】, 突出来的一端和【1】固定, 另一端和【2】固定;



所需配件	数量	位置
螺丝 M3*10 (黑色)	4+2	【2】、【1】
螺丝 M3*8 (银色)	4+4	<b>[</b> 3 <b>]</b> 、 <b>[</b> 6 <b>]</b>
螺母 M3	2+8+2+2	[2],[1],[4],[5]

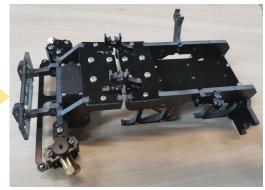
# 准备如图材料(都在一个袋子里面)



所需配件	数量
螺丝 M4*8 (银色)	2





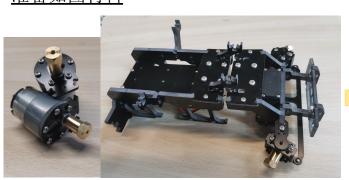


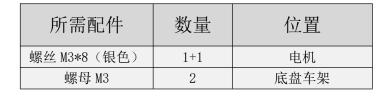
所需配件	数量	位置
螺丝 M4*8 (银色)	4+4	前半部分+后半部分



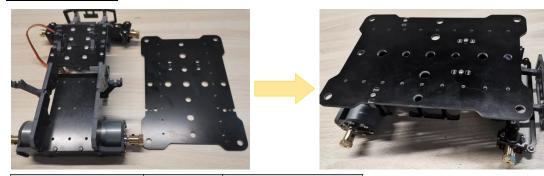
所需配件	数量	位置
螺丝 M3*8 (银色)	6+6	黑色玻纤板零件
黄铜联轴器	2	电机
黑色顶丝	2	黄铜联轴器
六角扳手	1	用于固定顶丝

【注】: 联轴器通过顶丝固定在电机上, 顶丝需要固定在电机输出轴的平面端方可有效。



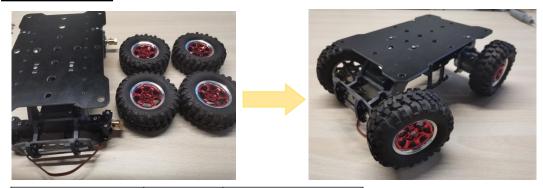






所需配件	数量	位置
螺丝 M3*8 (银色)	4	大平板零件
螺母 M3	4	底盘车架

#### 准备如图材料



所需配件	数量	位置
螺丝 M4*8	4	橡胶轮



