前言

这是我做过的第三个完整的个人项目，最近翻出来做了些小修改，升级，也算是善后吧。

该项目到目前为止，也是彻底完结了。

我给他取名为Explorer，就是探索者，映射我在设计它的时候所做的一些技术上的学习，探索

项目介绍

该项目主控使用STM32单片机，无线通讯采用NRF协议

这块遥控板是我在第二个个人项目（航模固定翼飞机）中设计的，在这个项目中又进行了修改，添加了一些模块，比如这块LCD屏，滑轨电位器，以及一些按钮

然后是这个小车，轮子使用的是麦克纳姆轮，可以实现全向移动，不过实际控制效果很不理想，毕竟这四个电机都是开环控制，没有反馈，这是个三自由度亚克力材质的一个机械臂，这玩意强度不够，老要坏，已经换了好几个了，当时一直想换这种大扭力舵机直驱的机械臂，奈何资金不够，一直没实现

当时也不知道怎么想的，在车屁股上加了个无刷电机，为此还单独搞了块电池给他供

操作演示

现在上电演示一下，插上无刷电机供电，开启总电源，此时小车处于断联状态

打开遥控器电源