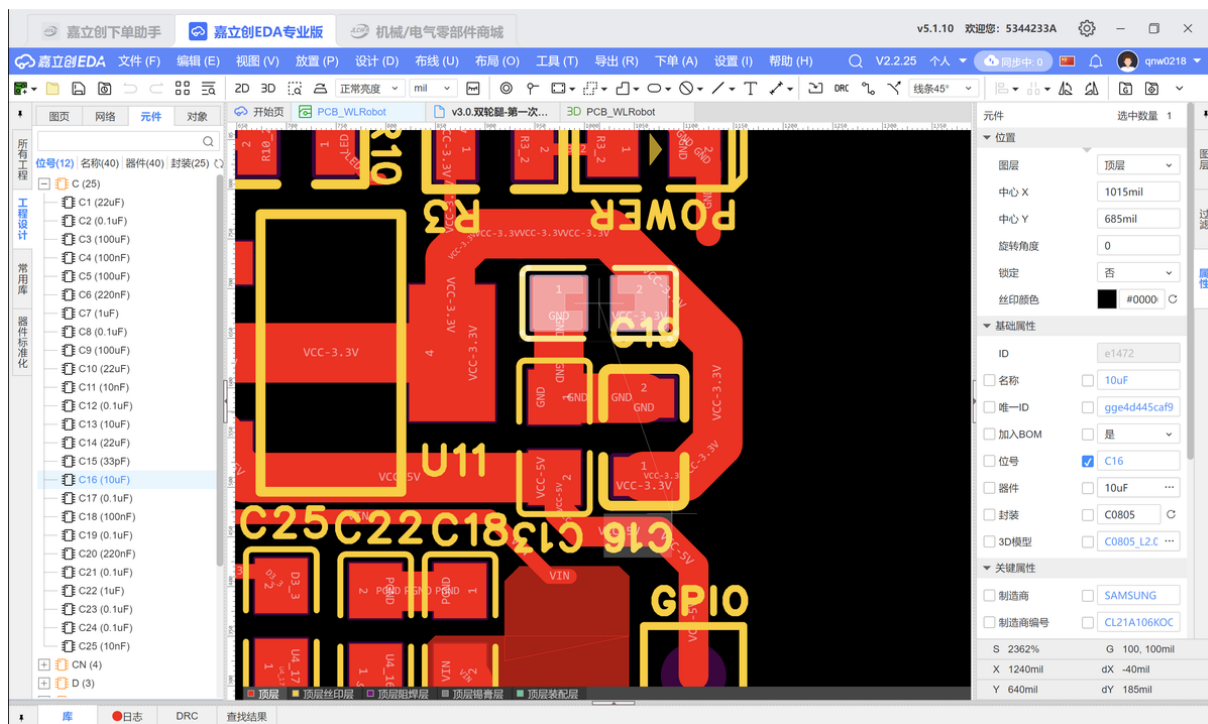


# +从零开始复刻轮足机器人的问题大全

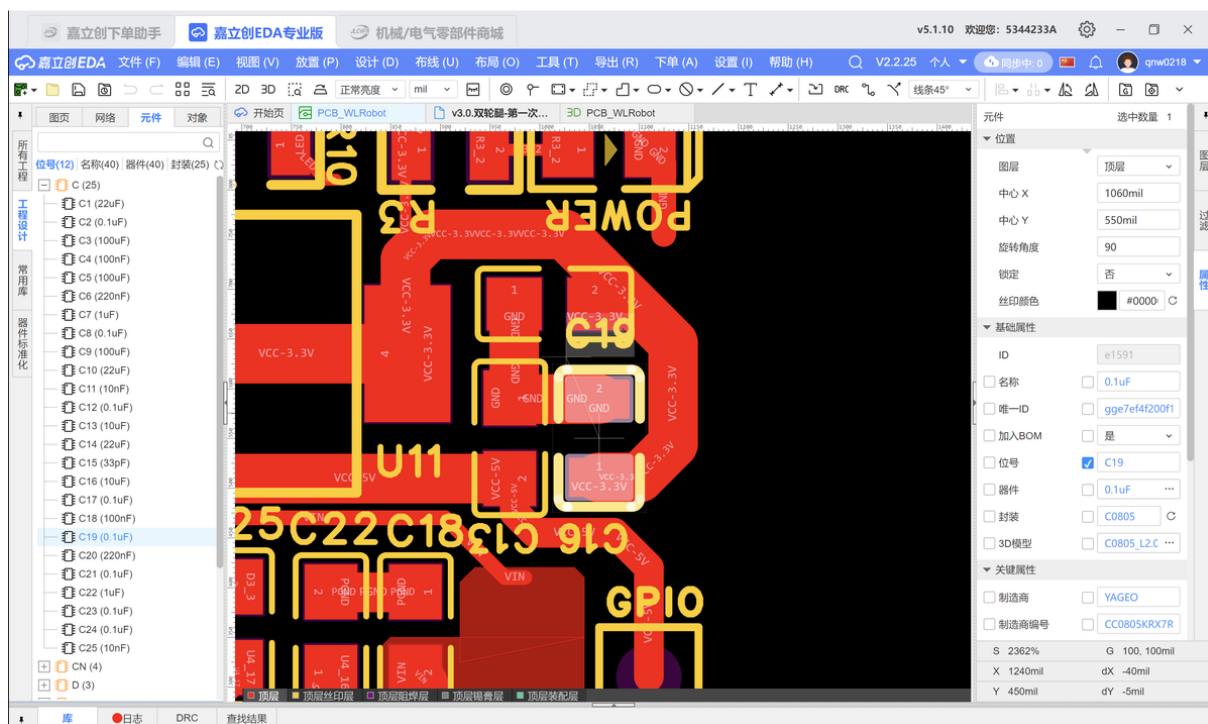
注：欢迎各位大佬把群里遇到的问题和坑写在这里，我有时间也会一点一点补充

一：PCB WLRobot 的 PCB 板 C16 C19 丝印好像不太对

此处为 C16：



此处为 C19：



由群友青蓝冰水提出

感谢嘉诚欧巴的回复：是得，标错位置了

二：早先的 Parts-PurchasedBOM 表里面没有径向磁铁，最新的 BOM 表里加入了径向磁铁

三：材料选购

元件：淘宝 bom 表一站式 200 左右，嘉立创 200 多

=====

物料准备：按照世博给的 bom 表购买，不一定非要按照链接购买，注意好参数选择便宜的就行。

电路板打板可以到嘉立创白嫖，一个月可以白嫖 2 块板子，如果有能力的话可以将 2 个电机编码器和 mpu 板子做拼板处理，回来自己切开。注意电路板上电源位置的正负丝印是反的，切记，已经有朋友烧了。

元件购买推荐到淘宝购买，本人都是在优信电子买的，阻容推荐购买常用阻容包，很便宜，如果有一些特定的阻容在阻容包里没有的，可以额外购买。6234 淘宝上找一找，大概在 23 元一块。电机可以去 1688 找一找，舵机可以在群里团购，价格便宜很多。

这块电路板只有单面元件，非常适合用加热台焊接，实在没有加热台，平底锅也是可行的，注意控制火候，小心烫伤。

Cnc 没什么好说的，嘉立创价格还算好，碳板切割到淘宝上找一找，群里说切一套大概只要 30 左右，建议腿部拉杆切 2.5mm 厚度的，腿部拉杆和侧板记得各切 2 块；

软件部分，记得 esp32 的库使用 2.03 版本，太高的版本没办法编译通过，其他的库请使用世博开源仓库里提供的库文件安装，特别是 simplefoc 库，不要直接 IDE 里安装，代码有修改过。

程序里面提供了 2 种 wifi 模式，一种是小车连接路由器，另一种是小车当作热点使用，按需选择，具体在代码的 setup（）部分修改，wifi 密码在 wifi.cpp 文件中修改；

=====