**慧鱼机器人模块**

1. 两个机械臂-旋转和上下和移动和夹动-6个电机-分两个主机控制
2. 传动带-一个电机
3. 苗传动-一个电机口
4. 推动苗仓装置-一个电机口
5. 苗气泵夹-一个电机
6. 苗气泵夹带动装置-一个电机口
7. 苗仓上升下降装置-一个电机口
8. 打孔器-一个电机口
9. 四个轮子-两个电机口

共15个电机——四个板子——两个主机

主机一（八个）：一个机械臂——3个电机

传动带——1个电机

苗传动——1个电机

苗仓推动装置——1个电机

苗气泵夹——1个电机

苗气泵夹带动装置——1个电机口

主机二（八个）：一个机械臂——3个电机

苗上升下降装置——1个电机

打孔器——一个电机

四个轮子——2个电机

程序控制流程：首先，主机一进行苗仓推动，传动带运动，两个机械臂（包括主机二）抓取，放置，车子缓慢运动（主机二），停止，打孔（主机二），运动，然后传动，夹取，等车运动到孔处，放开夹子，苗仓运动到盘子里；