设计思路：

我们希望在减少舵机控制的同时又保持工作顺利进行

于是我们想到是否能让气缸控制与飞机的连接件，并且在结束安装通信模块之后

自动脱落，由此我们想到能否用插块来控制连接件的连接与否，并将插块安在与气缸连接的滑块上，并能够保证在安装通信模块的这个过程中，连接件支撑的住，在安上之后能够自行掉落。

Solidworks零件说明：

最上方钩子将开始的模块钩落下。

滑轨用来安装模块

与飞机连接件用来连接飞机与抛弃下方子机器人。

子机器人工作流程：子机器人先通过钩子将旧模块拉下，之后桅杆抓手抓住桅杆，然后气缸控制滑轨装进模块，与此同时，连接件中的插块被抽离出来，安装结束后，飞机向后方飞，能够将插块彻底抽离，此时子机器人掉落，飞机飞回。

创新点：连接件的创新，节省其他组同学的工作量，经济。

小组成员分工：子机器人设计：姬子珩 李詹宇

平台设计：李詹宇

滑轨设计：姬子珩（最终版） 李育彪（初代）

连接件设计：姬子珩 李詹宇

钩子设计：李詹宇