

视觉跟踪云台智能小车搭建手册



BOM清单



舵机
6个



KD
6个



全向轮
4个



DP
6个



LZ4
4个



LZ3-1
4个



LX1
5个



LM1
7个



LX3
4个



LM4
4个



D1
1个



白盒电池
1个



人工智能控
制器1个



L3-1
2个



U3A
1个



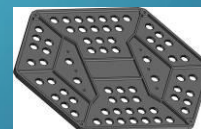
LX5
1个



舵机线
15CM
2个



舵机线
35CM
4个



DB
2个

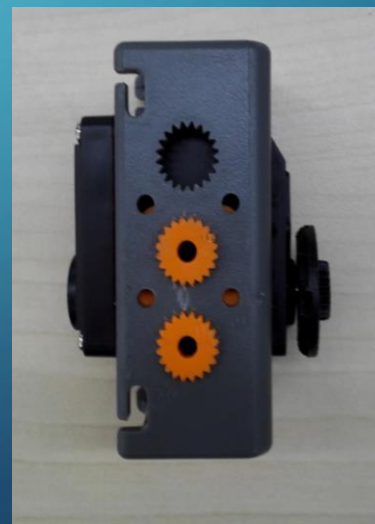
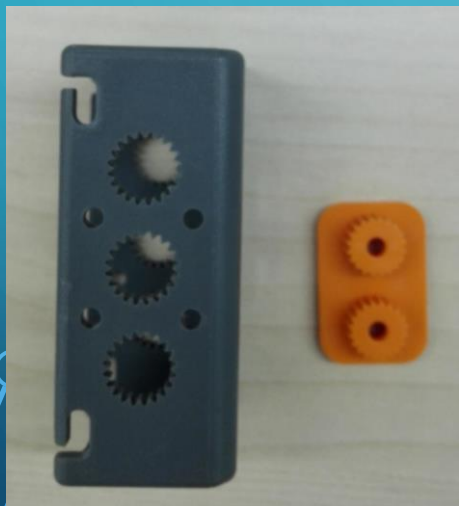


D2
1个

底盘的搭建

1.将LX3放入KD中，LX3中放入M3螺母。

2. 将舵机放入KD内,用M3*8螺钉进行连接。并将DP安装上.



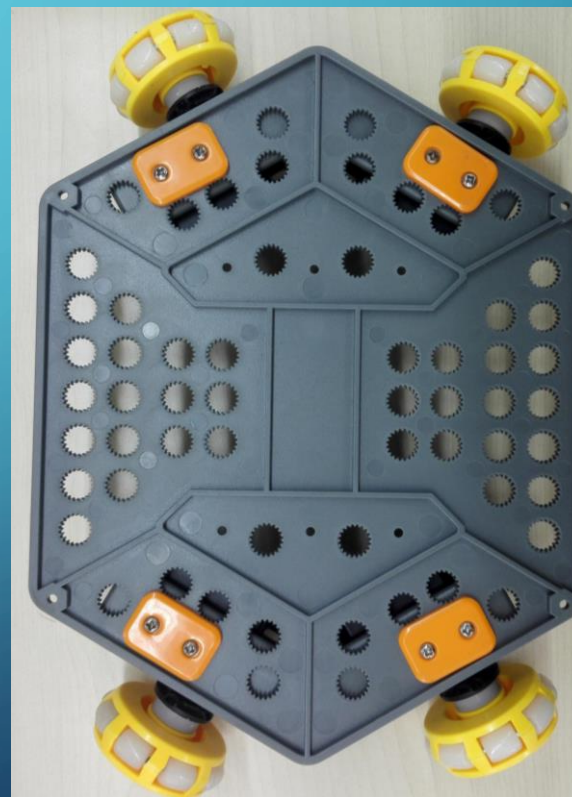
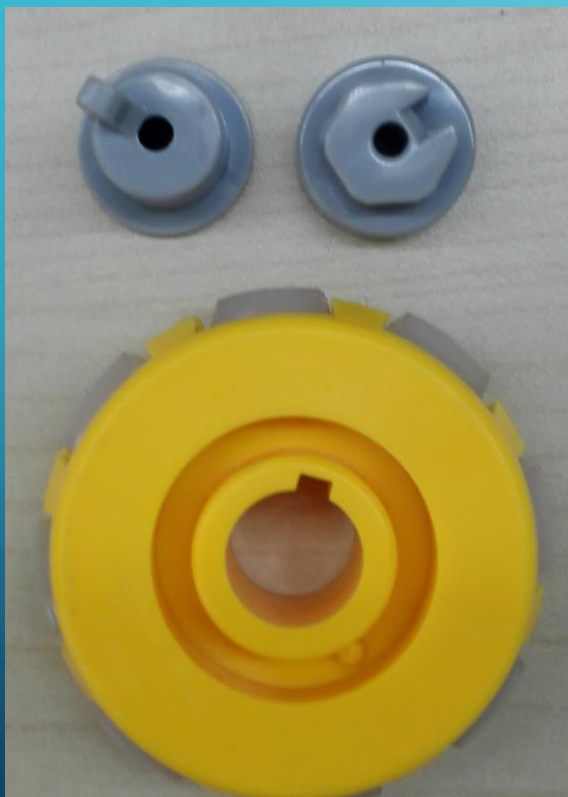
3. 按照上面的方法组装四个，注意LX3放置在KD中的位置。如图所示为左侧两个结构件的搭建。注意左右对称。



4. 将搭建好的四个舵机放在DB上。使用LM3和M3*10螺丝固定。注意安装的角度。



5. 将LZ4和LZ3-1嵌套在全向轮里，并将组装好的全向轮的LZ4一端放在DP上,用M3*16螺丝固定。

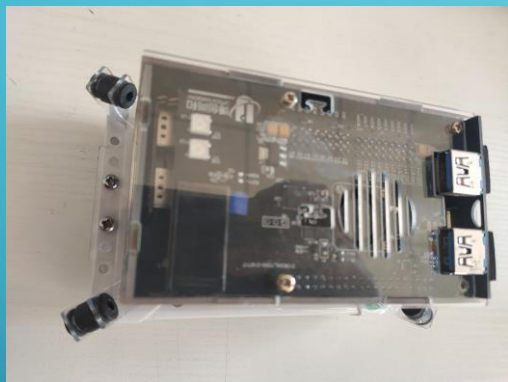


6.将两个LM1安装在舵框内之后固定舵机。

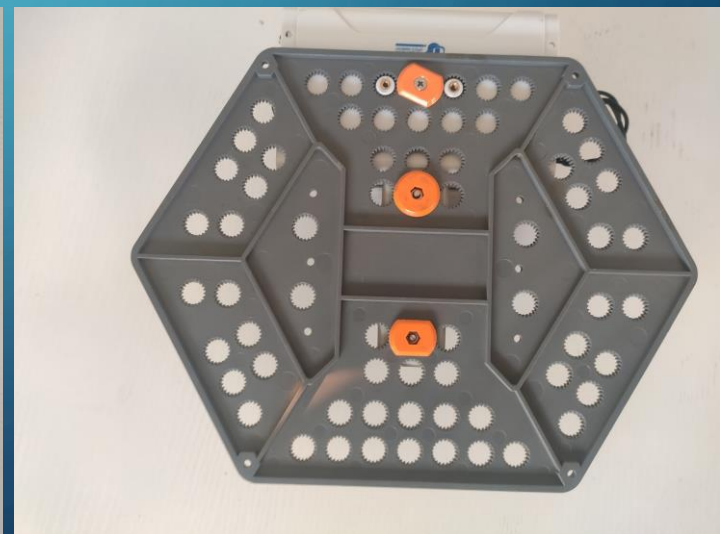
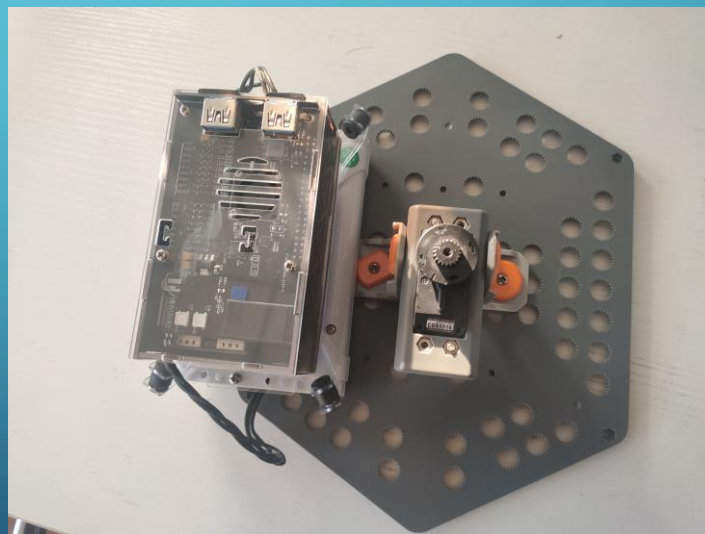
7.将两个L3-1通过M3*12螺钉固定在舵框两侧



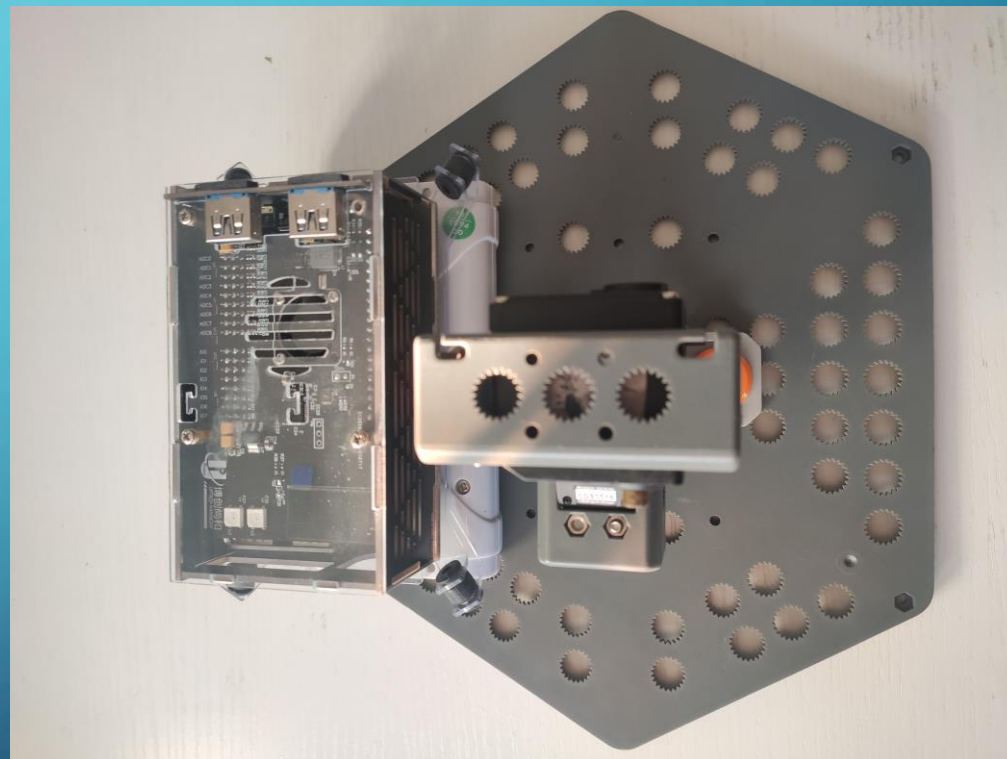
8.通过4个M3*10螺钉将控制器与白盒电池进行固定。



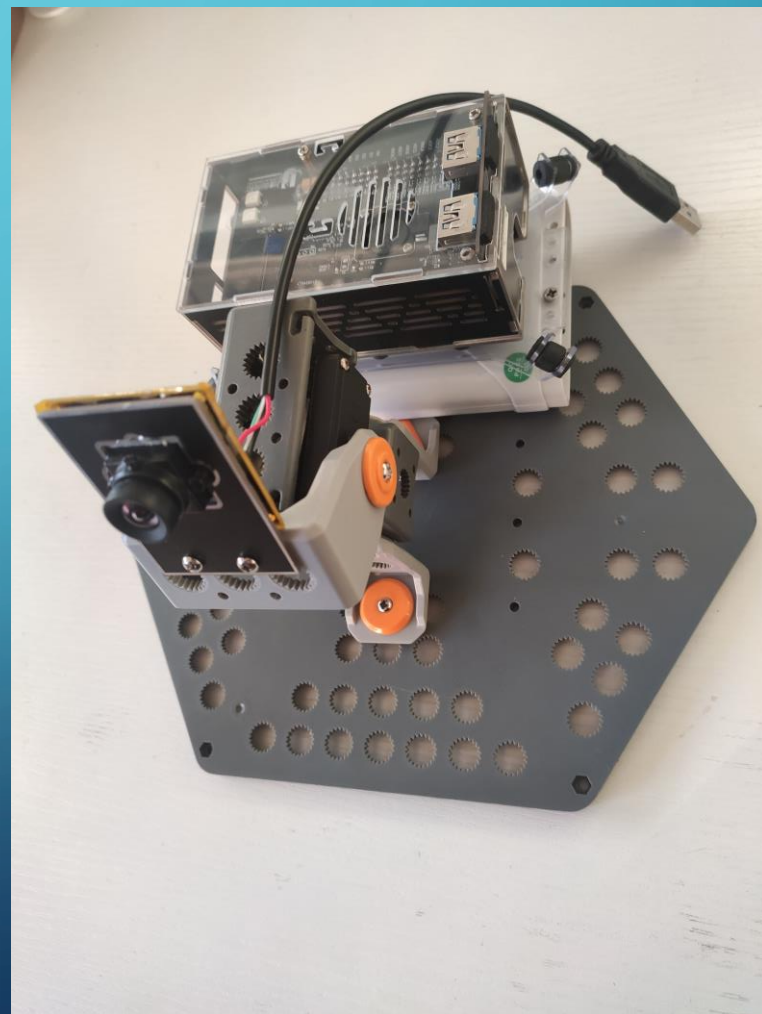
9.按照如图位置装配舵机，之后将我们搭建好的舵机与控制器固定在上层底板上，在固定白盒电池时需选用沉头M3*6螺钉，避免螺钉过长导致电池破损。



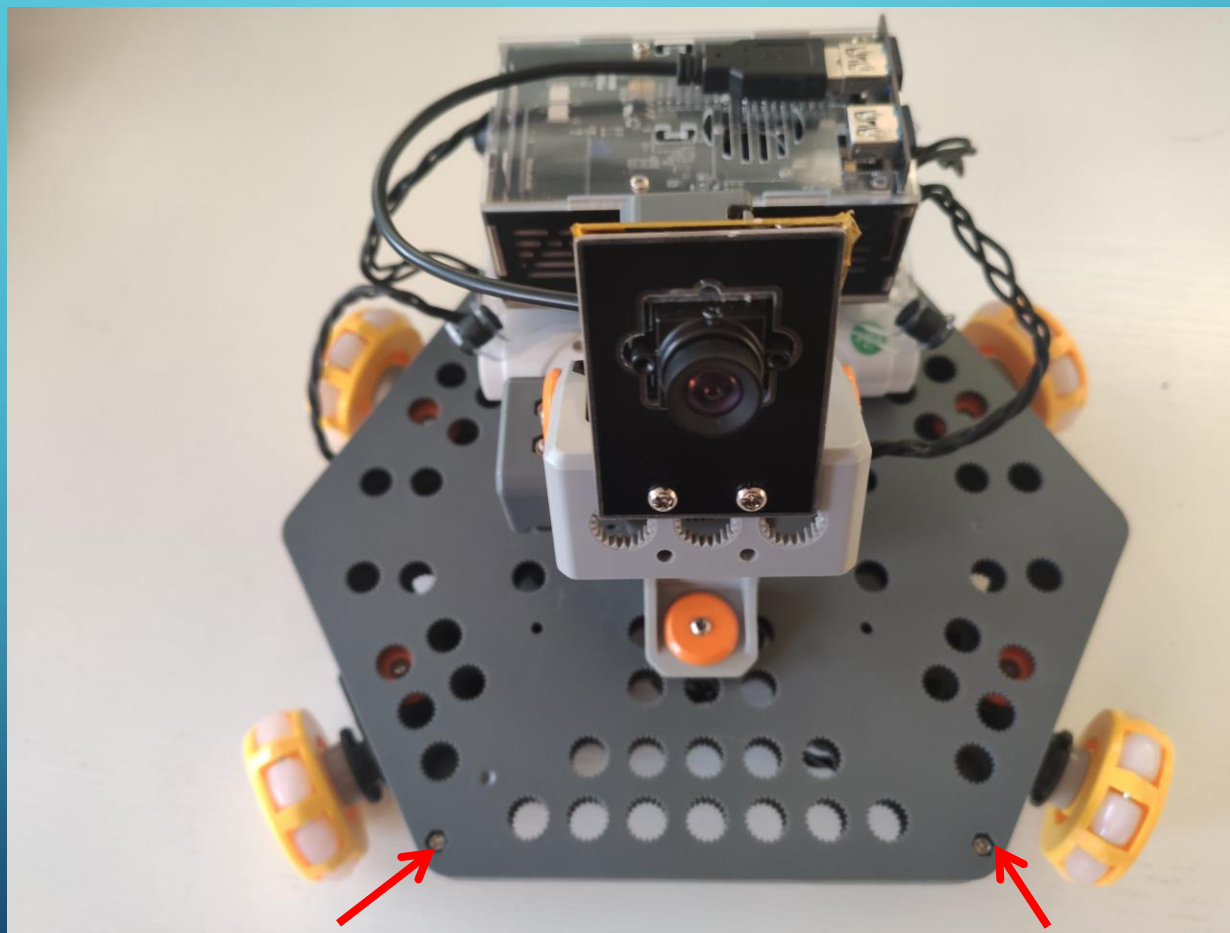
10.先将舵框固定在底部舵机上，固定好之后将舵机安装在舵框内。



11. 将摄像头固定在U3A上，之后用M3*10螺钉通过LX5、D3、D2与上方舵机进行固定，另一侧通过M3*8螺钉与舵盘处固定。

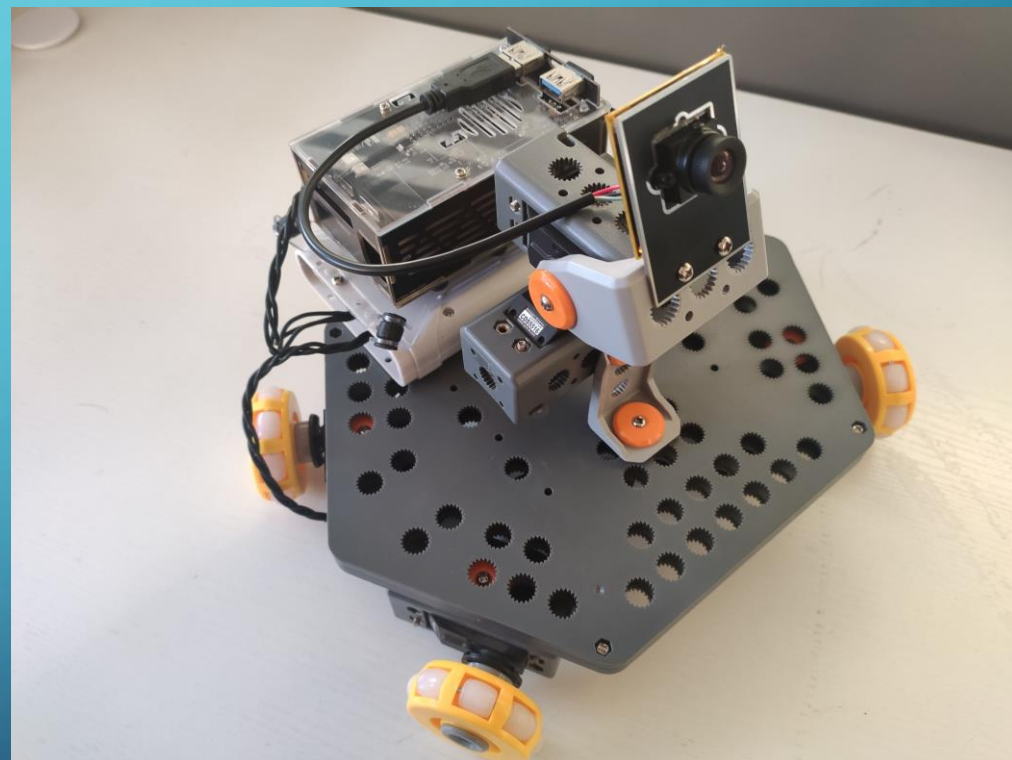


12.将上下两层底板通过4个M3*10螺钉进行连接。



整体连线

- 1.将摄像头与控制器U口进行连接。
- 2.底盘4个舵机通过舵机线依次连接到白盒电池上，底部云台舵机通过舵机线连接在控制器上。
- 3.控制器与白盒电池通过16cm舵机线进行连接。



调试说明

ID见右图

