



创意之星™

INNOSTAR

ROBOTIC KIT 模块化机器人套件



考勤机器人搭建手册



博创尚和

UPTECH HARMONY

Robot

BOM清单



舵机
14个



KD
16个



橡胶轮胎
4个



DP
12个



LZ4
4个



LD2
1个



LX1
26个



LM1
35个



LX4
4个



LX5
4个



D1
4个



白盒电池
1个



人工智能控
制器1个



U3G
2个



KJA
1个



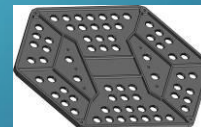
KJB
1个



舵机线
15CM
8个



舵机线
35CM
8个



DB
2个



D2
4个



U3H
4个



U3J
4个



SZ4
4个



SZ5
4个



SZ1
2个



SZ3
2个



ZDP
2个



LD2
1个



SZ2
2个



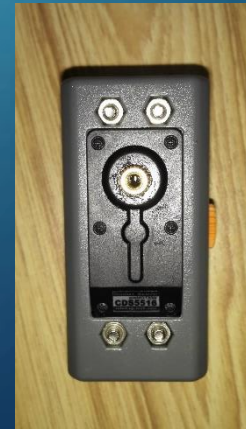
U3A
2个



舵机扩展板
1个

底盘的搭建

1.将LX1与KD相连,LX1中先放入M3螺母,方便后续连接。



2. 将舵机放入KD内,用M3*8螺钉进行连接。

3. 将DP与舵机进行连接,将LZ4放在舵盘上。



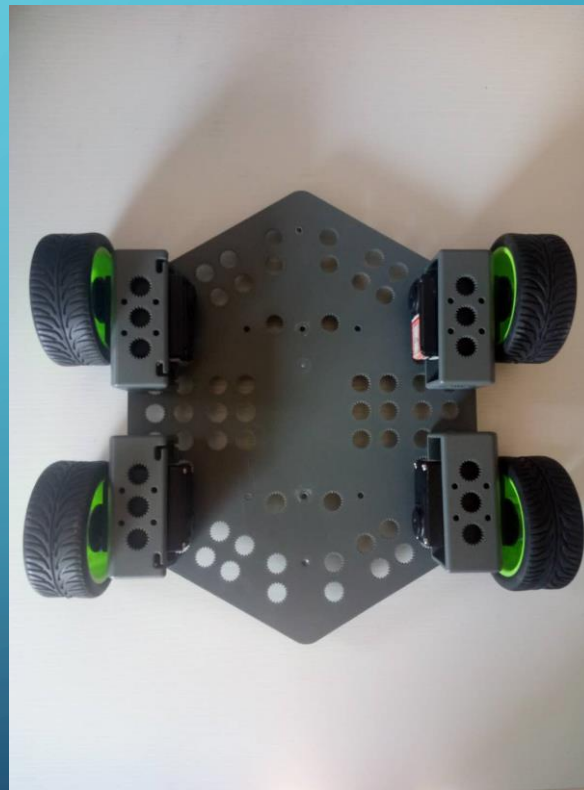
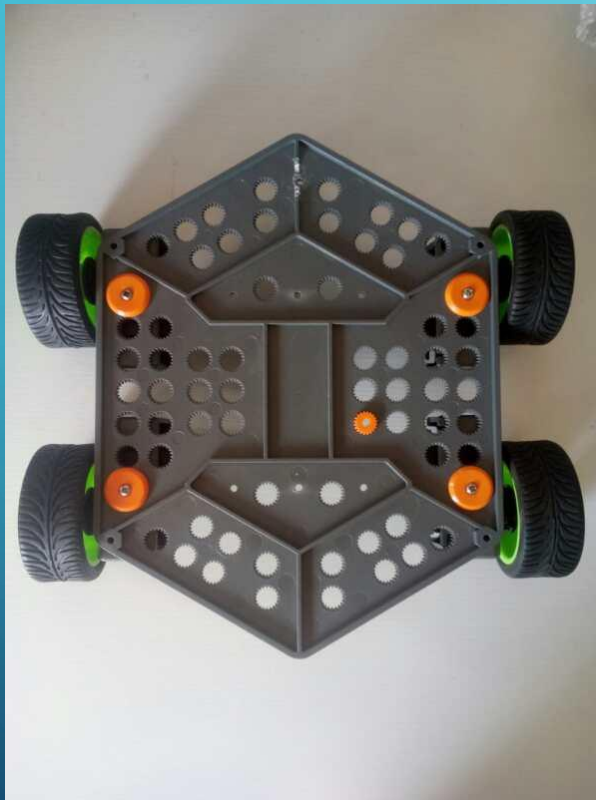
4. 将橡胶轮胎与LZ4连接，通过M3*18螺钉。



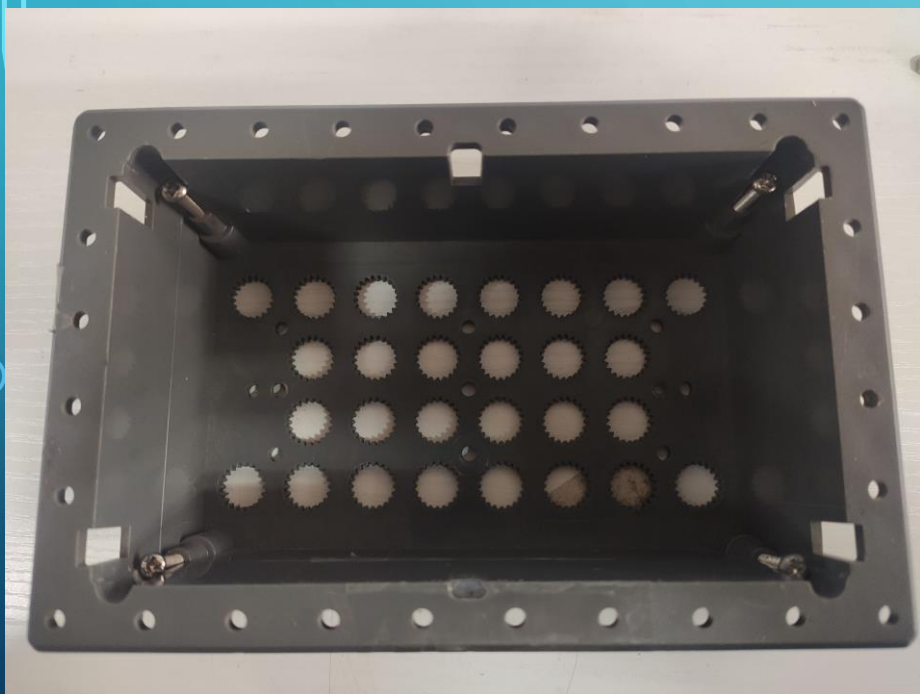
- 5.将同样的轮子组装两个，舵机反向安装再组装两个，一共四个，注意前后对称，左右对称。



6.用LM1与LX1连接件，将已经组装好的四个轮子组件固定在DB(底盘)上。



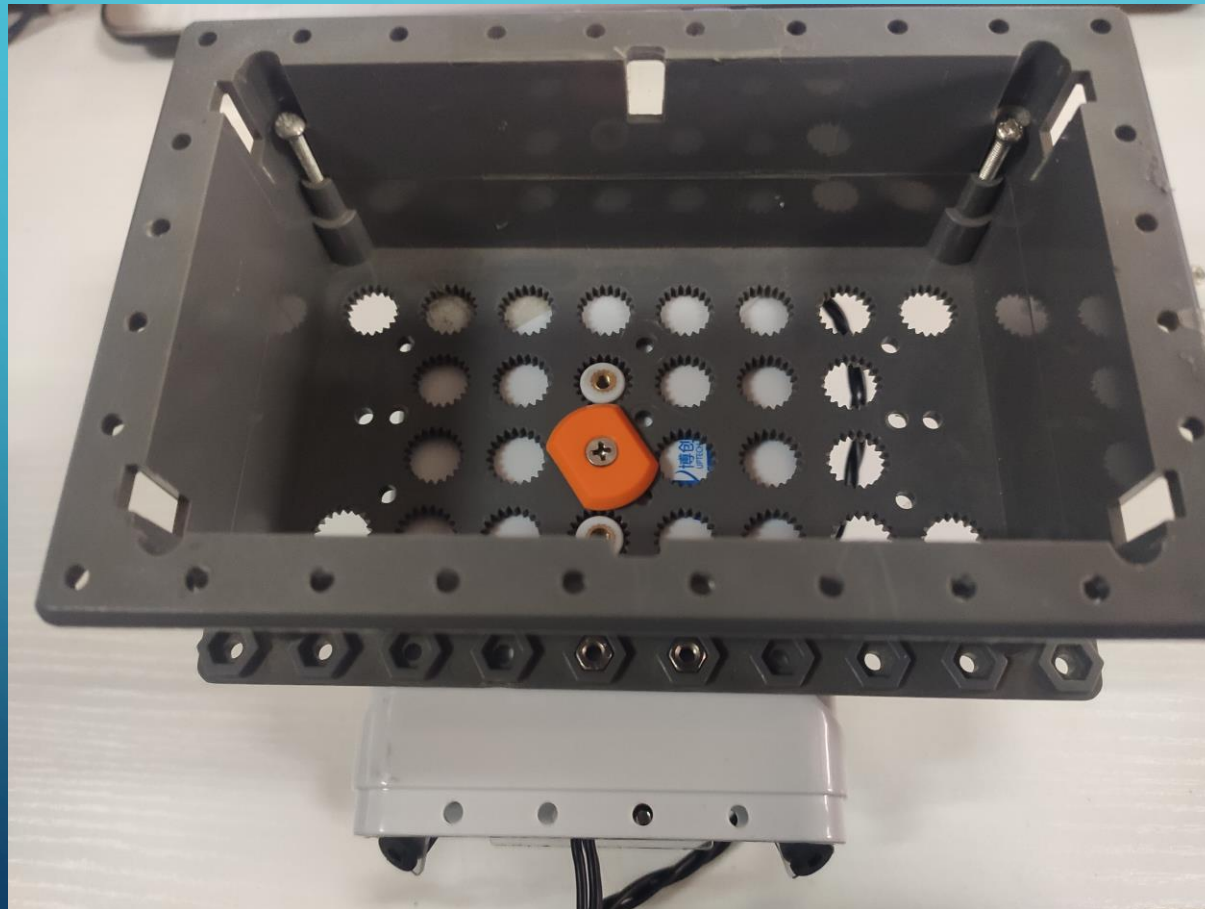
7.通过4个M3*35的螺钉将KJA与KJB
进行连接



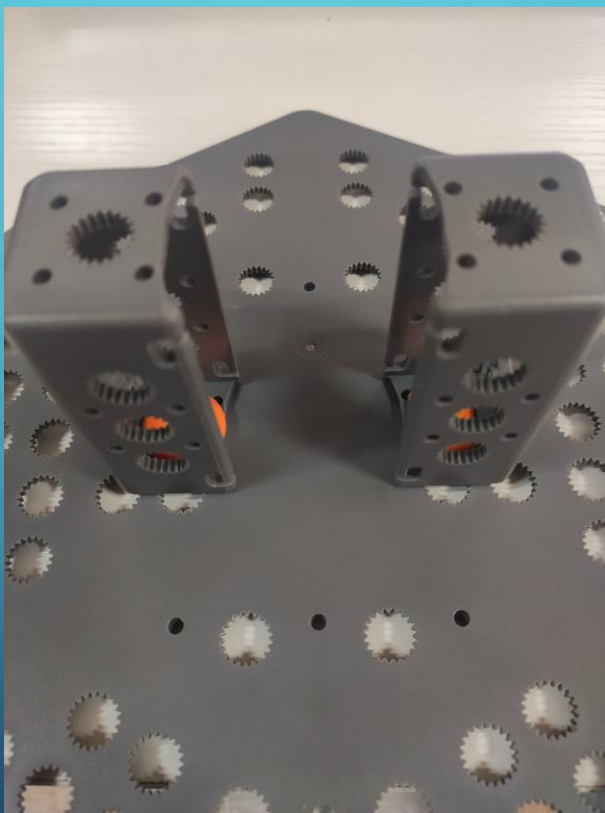
8.通过4个M3*10螺钉将控制器与白盒电池
进行固定。



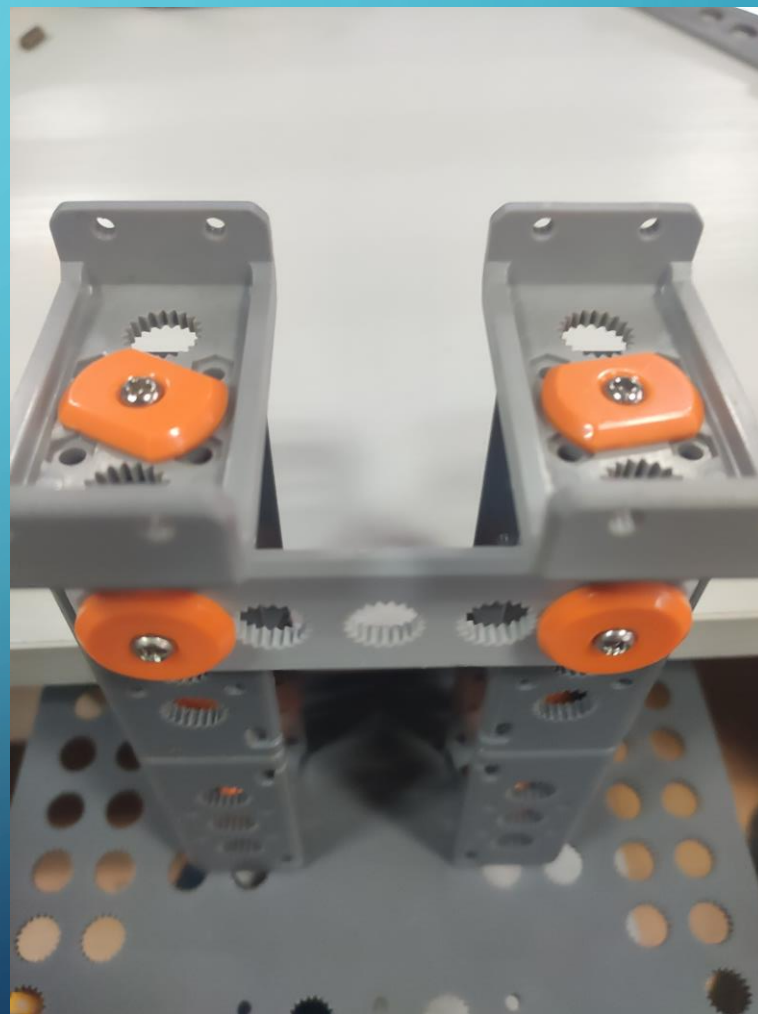
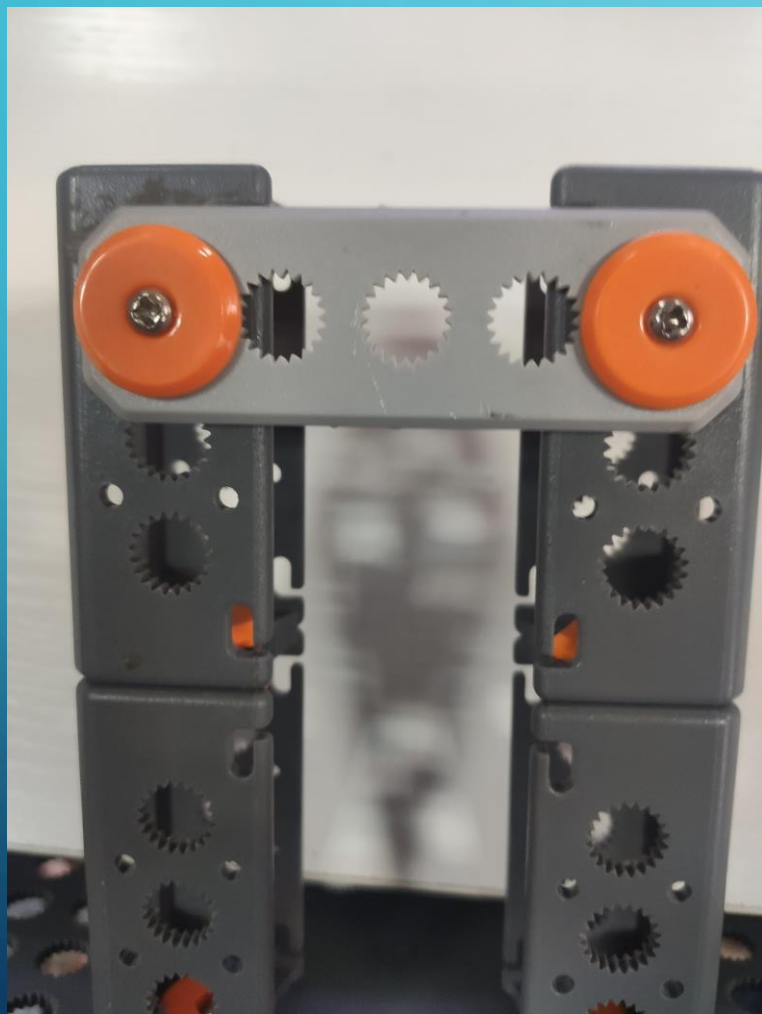
9.如图所示，将控制器与方壳进行固定，螺钉选用M3*5沉头螺钉避免过长导致电池损坏。



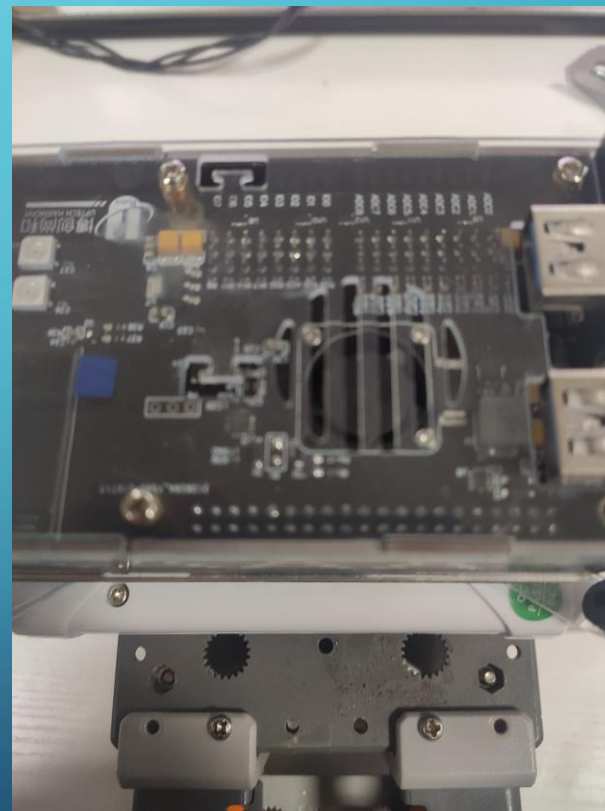
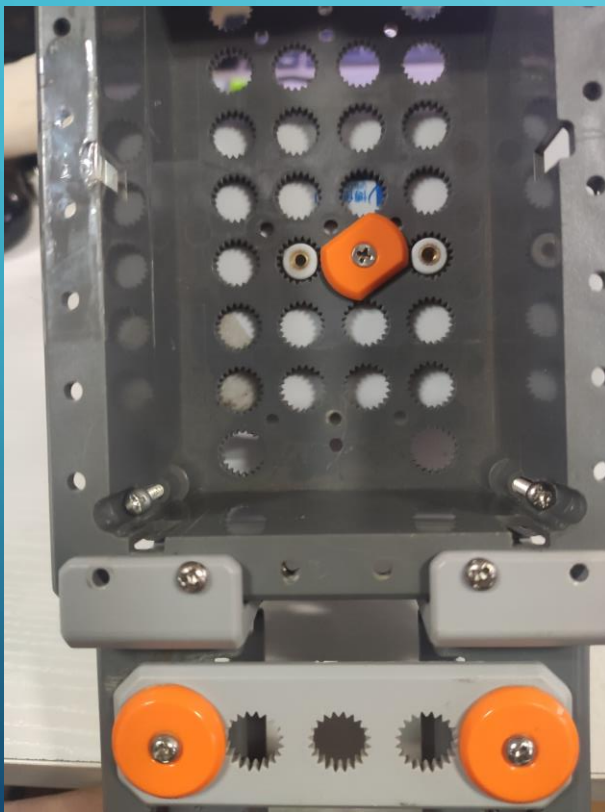
10.如图所示，将舵框固定在底板上，同样的方法在其上方固定舵框



11. 将I5通过M3*10螺钉与舵框进行固定，之后在舵框上方固定U3H。



12.如图所示，通过4个M3*8的螺钉将身体部分固定在U3H上。



13.先将两个LX1固定在舵框两侧，之后固定舵机，如图所示，通过连接件将U3H、U3J、舵机、U3G进行连接。



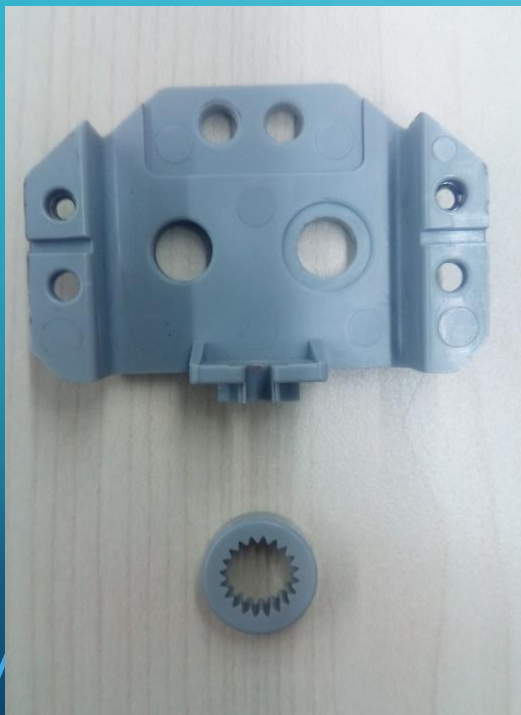
14.先将舵框底部固定好LX1后固定舵机，接着与U3A进行连接。连接好之后与上一步中搭建好的结构进行连接。舵盘一侧通过M3*8螺钉与其固定，另一侧用M3*10螺钉通过LX5、D3、D2进行固定。



15.先将舵框底部固定好LX1后固定舵机，接着与U3J进行连接。连接完成后与上步中搭建好的结构进行连接。效果如图所示。



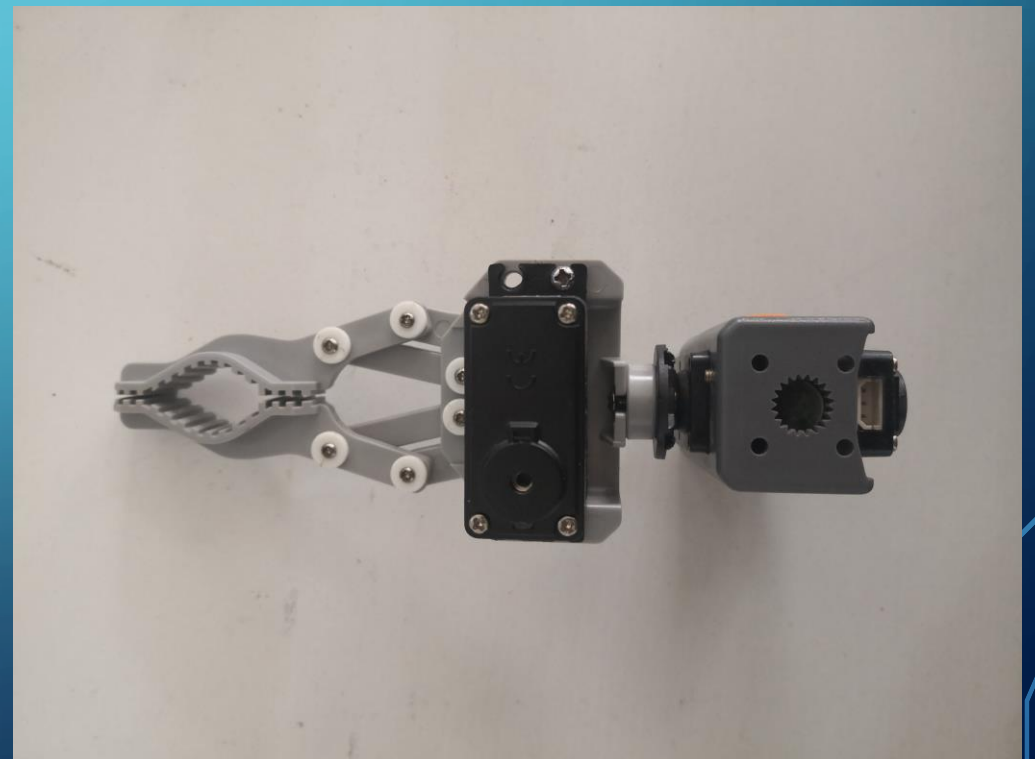
16. 将LD2和SZ1按下图所示组装起来。将ZDP放在SZ2中。



17.如下图所示，将SZ2和SZ3的齿轮对接好，安装到SZ1上。接着将两个SZ4安装到SZ1上。将两个SZ5按下图和其他结构件固定好，使用D1,M2*10螺丝和M2螺母将其固定。



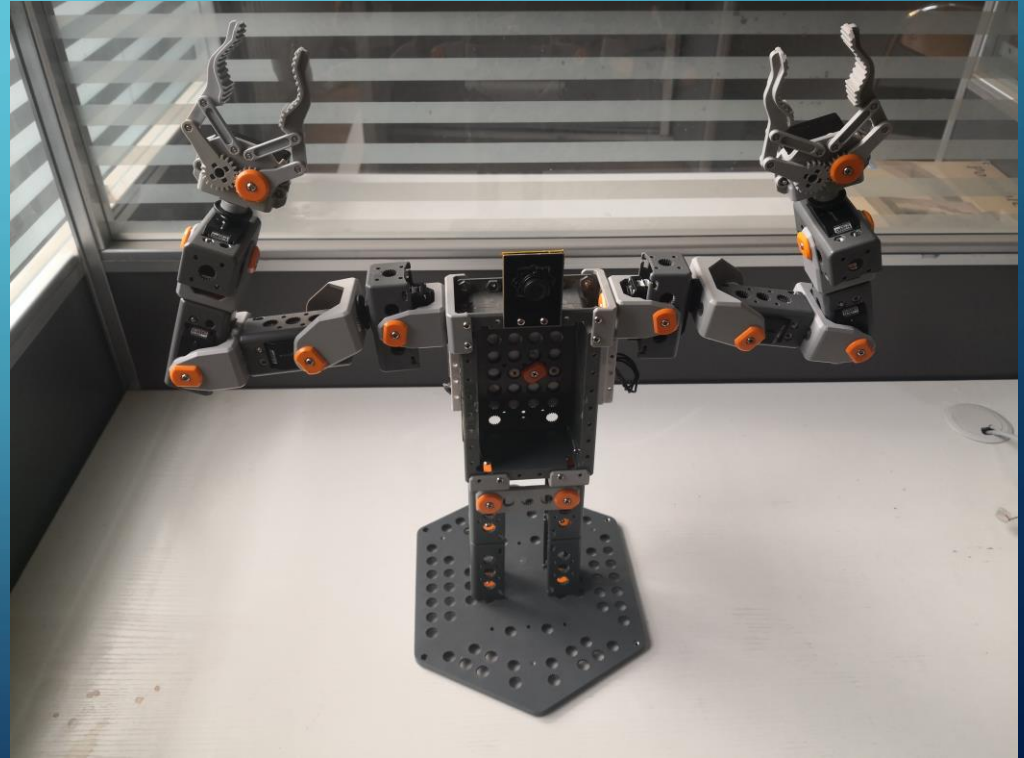
18.先将两个LX1固定在舵框两侧，之后固定舵机，接着通过M3*10螺钉与机械手进行连接。固定好以后，再将手部舵机经行固定。



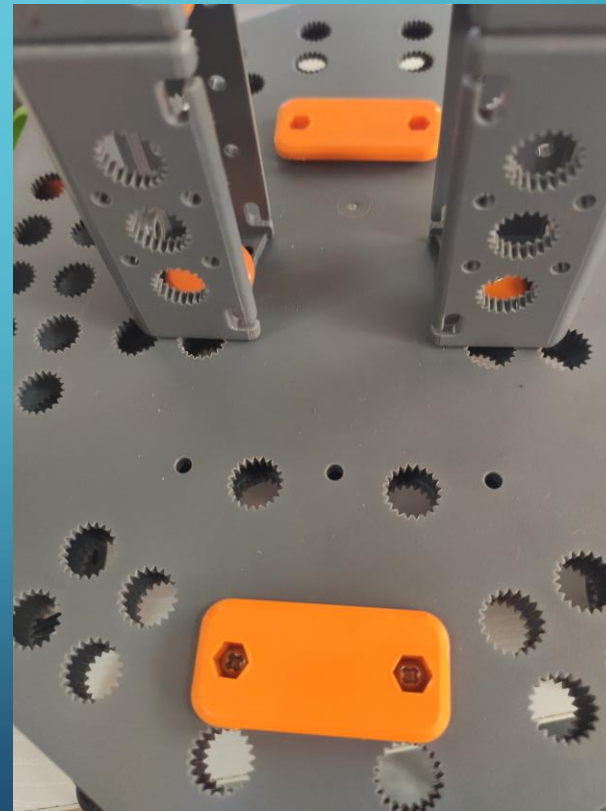
19.如图所示，将搭建好的两个部分进行连接，另一侧的手臂也按此方法进行搭建。



20.如图所示，将摄像头通过M3*8螺钉固定在身体上方，两条手臂固定在身体两侧。

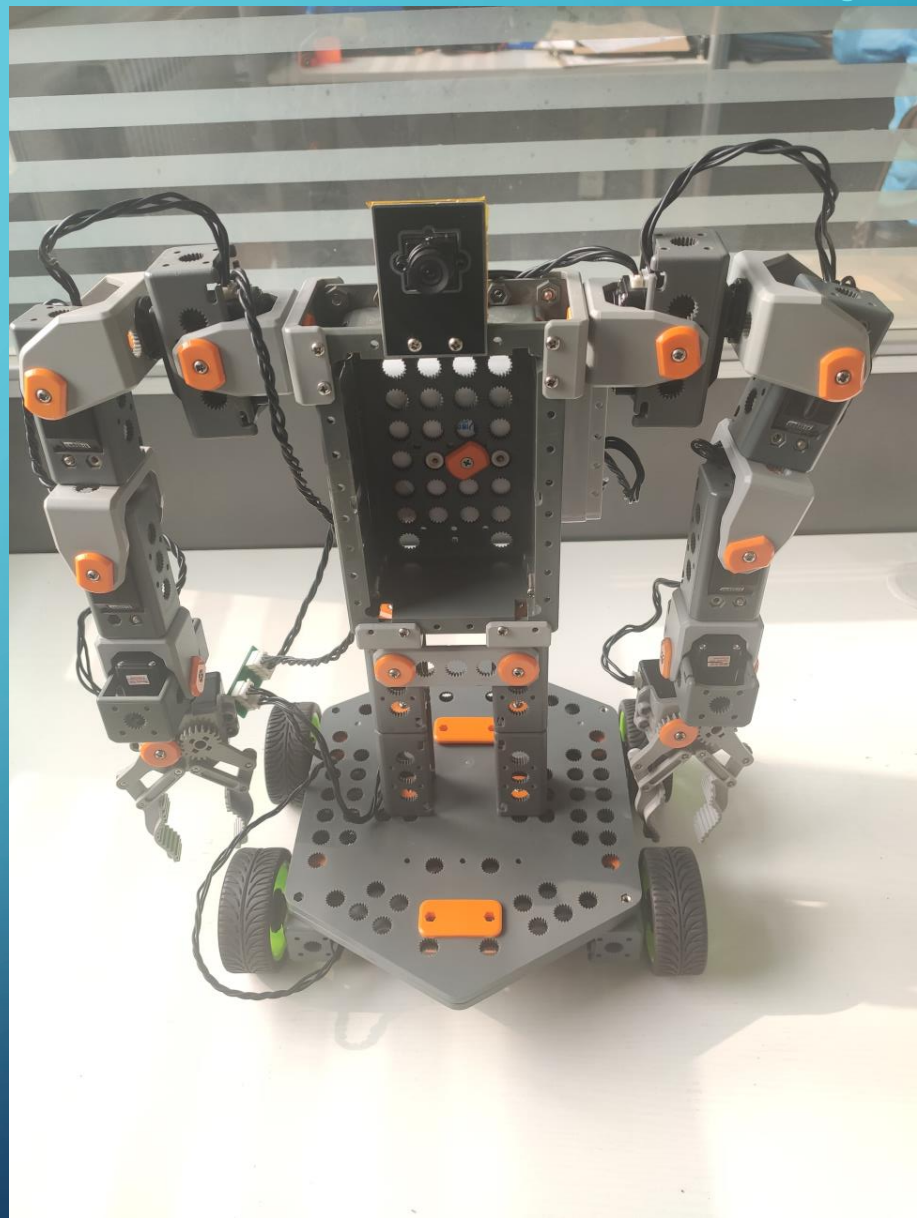


21.将上下两层底板按下图位置固定四个LX4，之后通过4个M3*12螺钉进行连接。

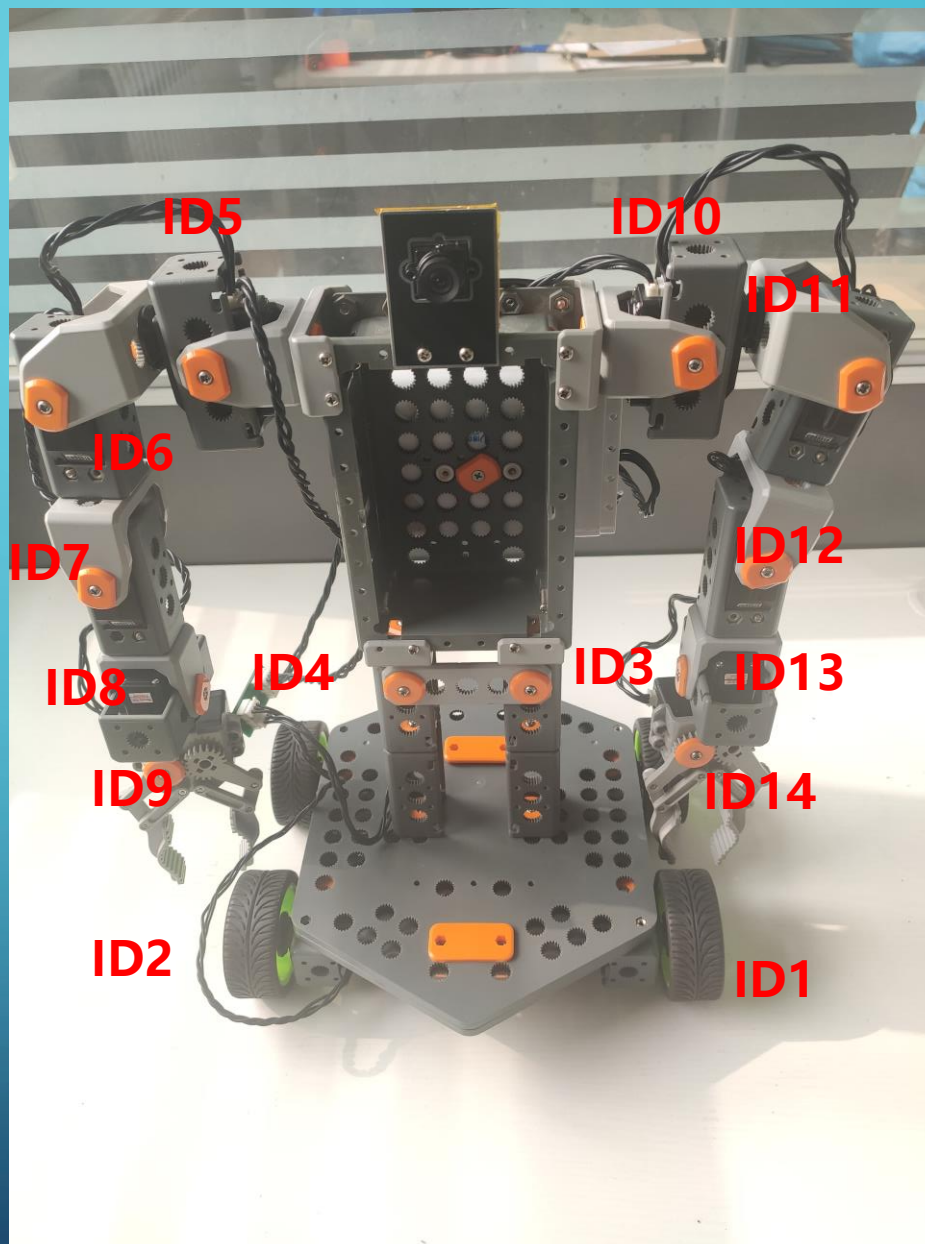


整体连线

- 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舵机扩展板上，机械臂舵机通过舵机线依次连接到舵机扩展板上，控制器通过16cm舵机线与扩展板进行连接。
- 3.控制器与白盒电池通过16cm舵机线进行连接。



ID见右图



调试说明

舵机中位见右图

