

# 六自由度机械臂 接线教程

**产品名称：** 六自由度机械臂接线教程

**撰写时间：** 2016-06-16

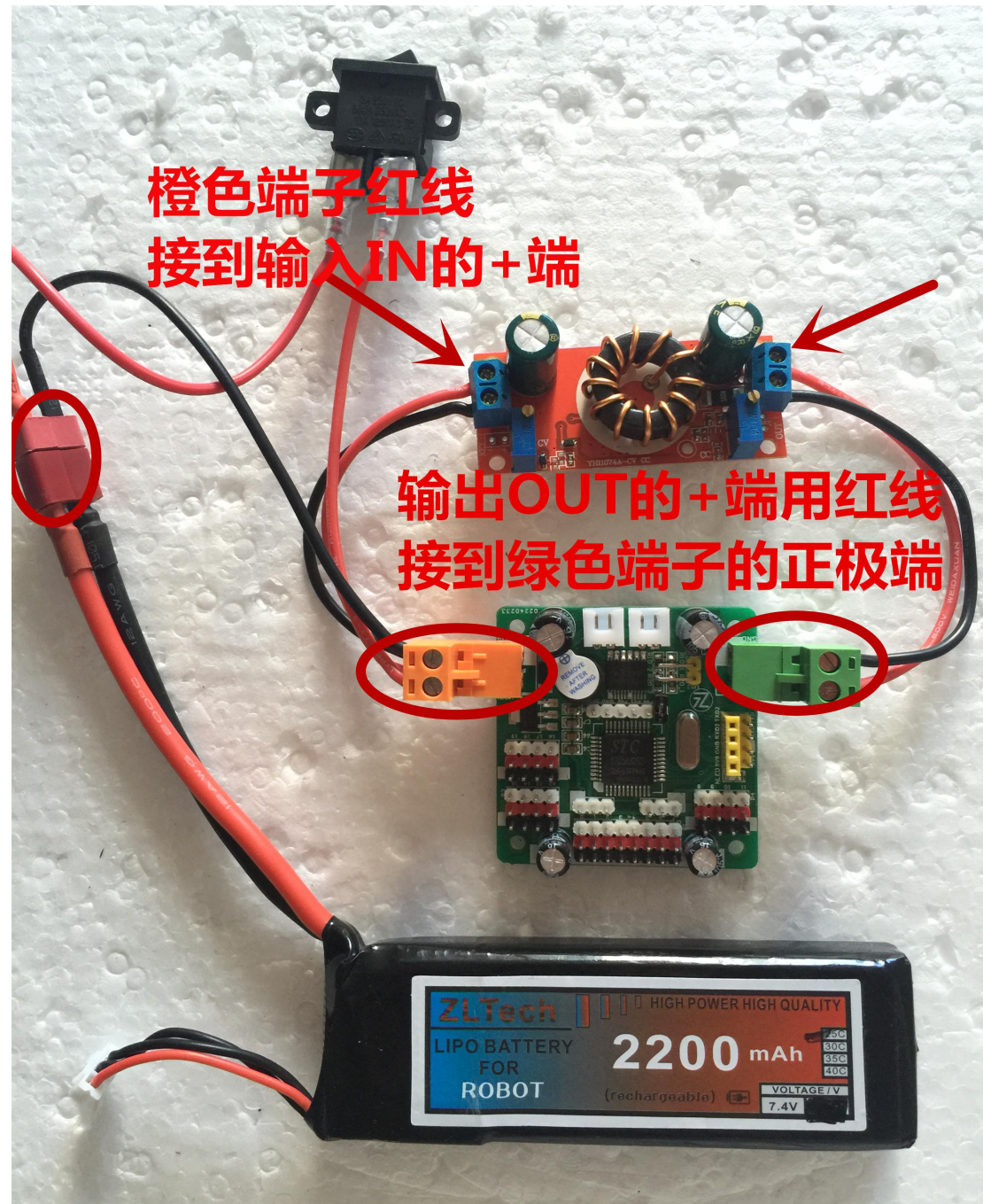
**所属公司：** 众灵科技科技有限公司

# 目录

一、20 路控制器接线.....	1
二、控制器线路的固定.....	2
三、舵机的接线法.....	4

## 一、20 路控制器接线

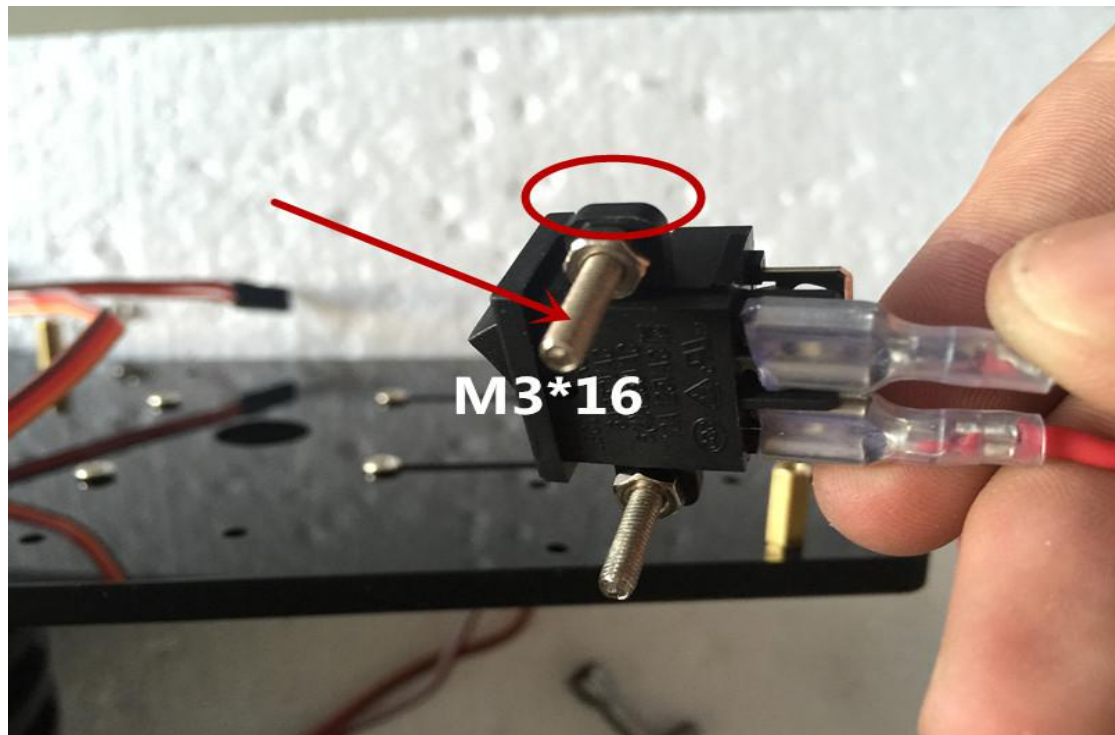
控制器的接线图如下图所示，一般发货时我们都会为您接好，要是运输过程有线头有脱落的情况，按着下图接好就可以了。



## 二、控制器线路的固定

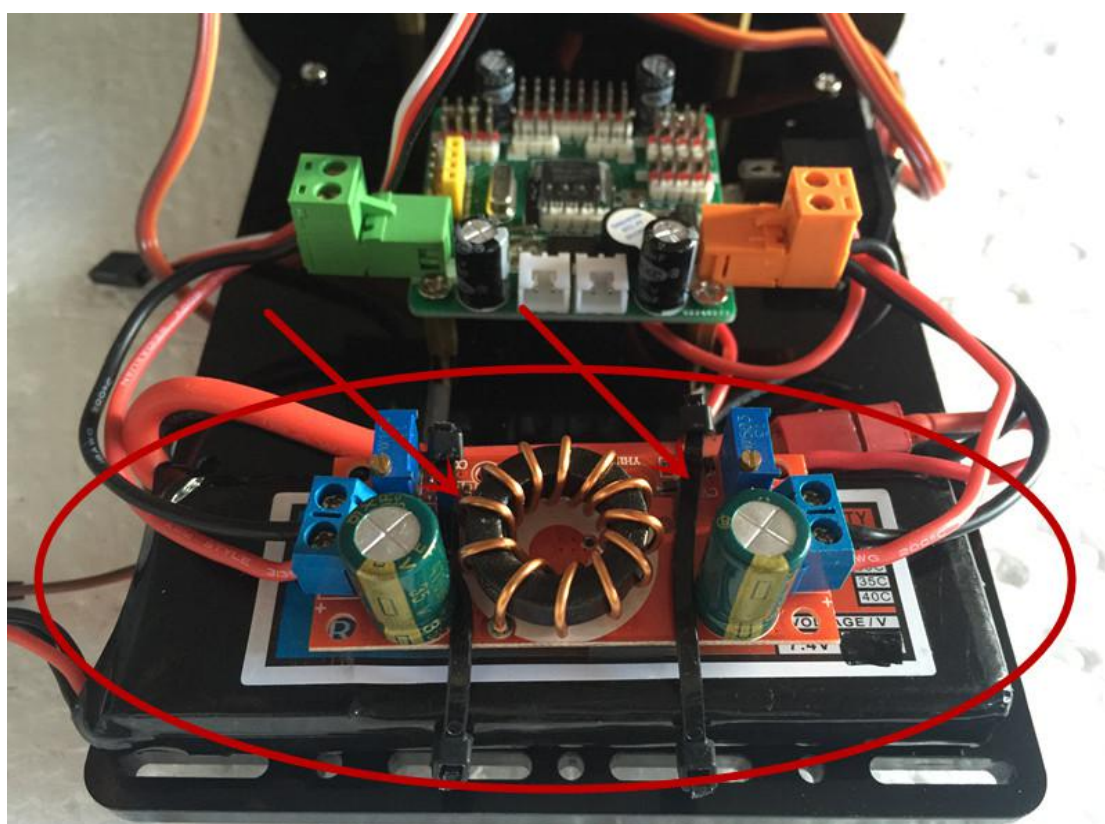
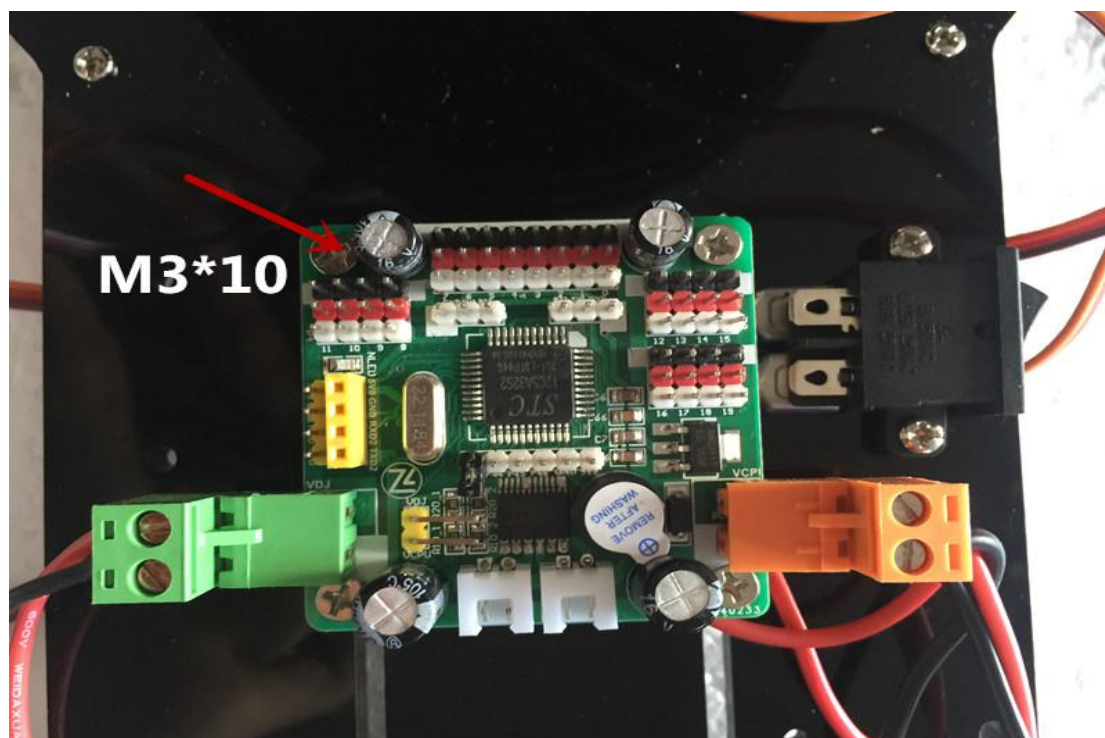
### 1、开关的固定

把开关的耳朵部分用螺丝穿过去，并用螺母紧固（注意螺丝的方向），螺母拧和开关耳朵平行的那一面。





## 2、控制器及电源的固定



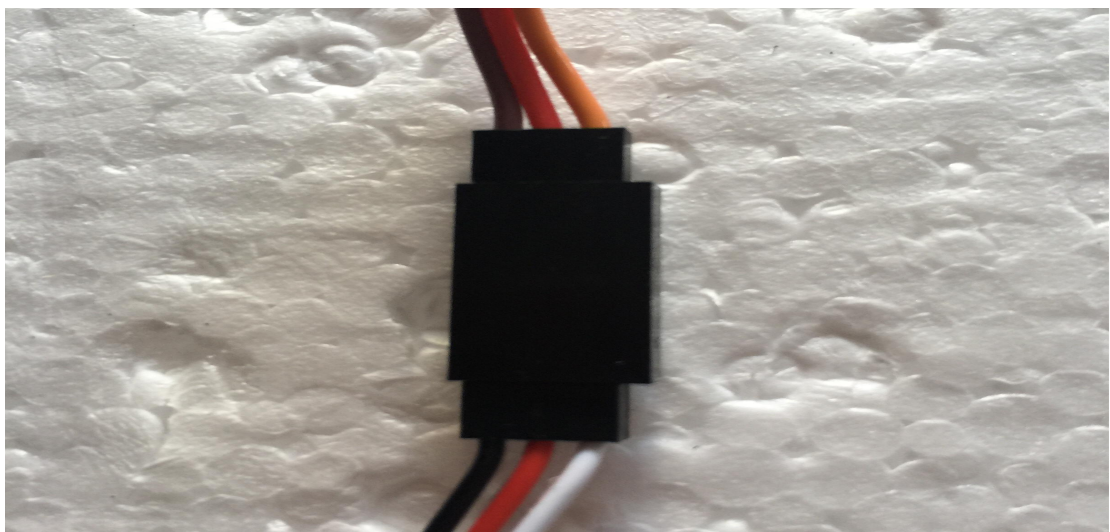
如果扎带不够长，可以用两个扎带串联在一起把电源固定在底板上。

### 三、舵机的接线法

最上面两个舵机接上延长线，其它舵机不用接。

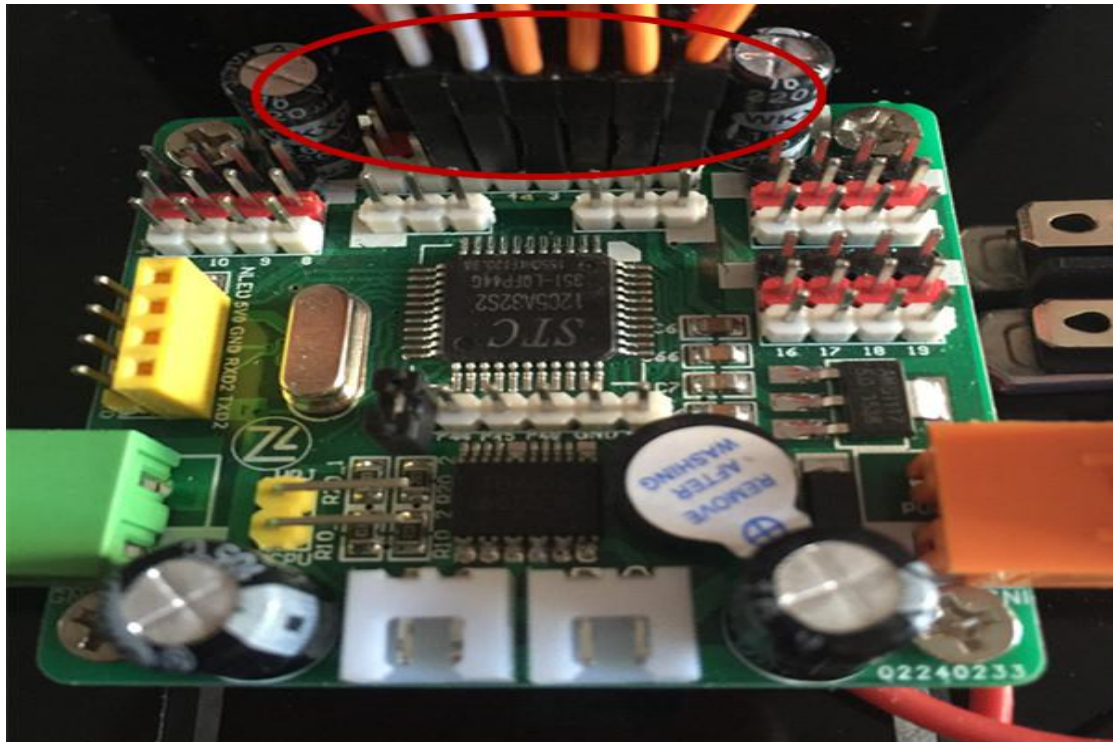


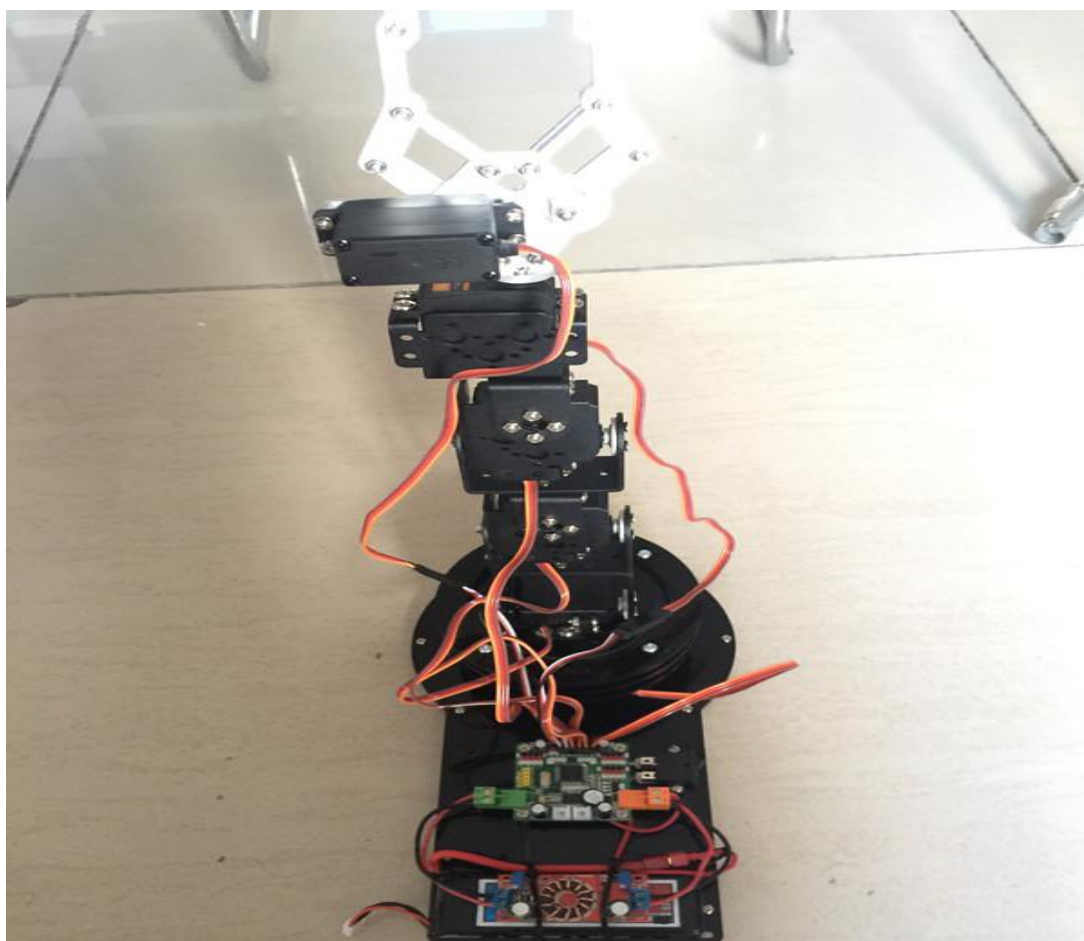
舵机线和延长线的接法如下图：





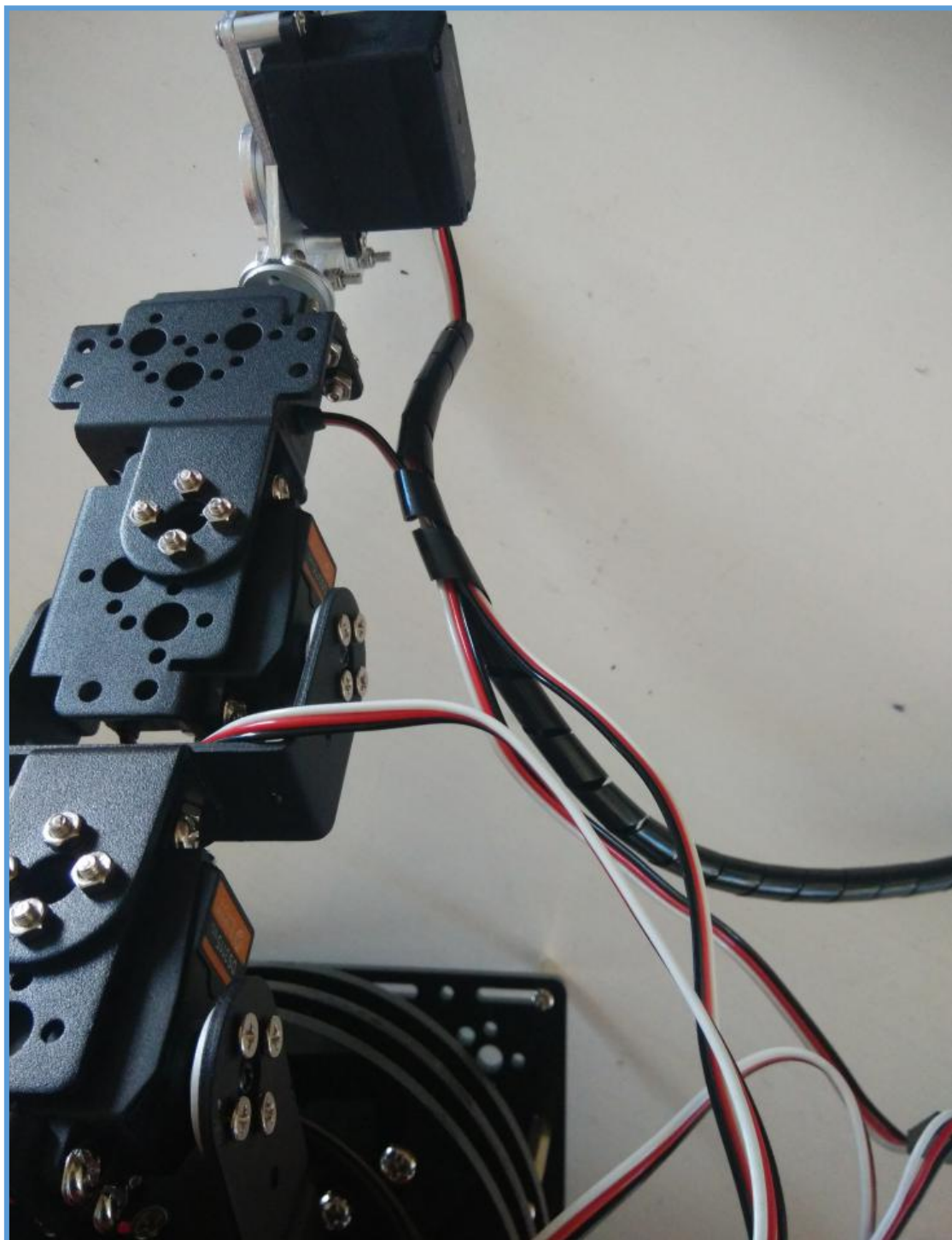
从最下面的舵机到最上面的舵机线依次接到控制器的 0-5 端口（[顺序不要接错](#)），接好如下图。



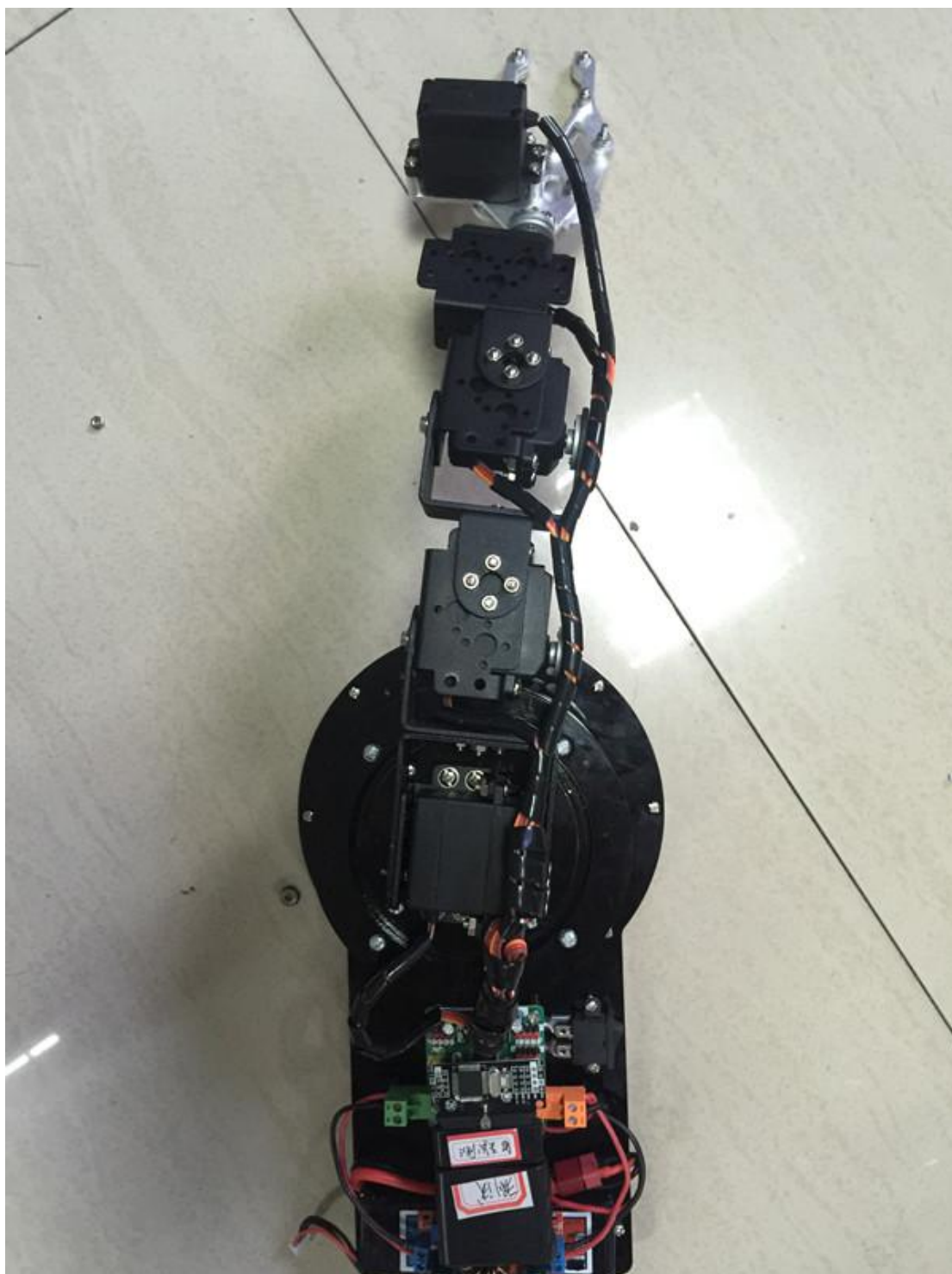


然后用绕线管将舵机线包裹起来





然后用绕线管慢慢绕到最下面将线包裹起来，最终如下图。



这样，机械臂的接线就全部完成了。