鱼香!!:ROS

FishBot四驱V2机器人 差速版组装教程



鱼香!!:ROS

各注·FR23MIE编辑物据

一、拆箱验货

- 1. 检查外观:看箱体是否有破损等情况(如遇箱体破损请联系客服)
- 2. 检查零件清单的物料是否都勾上(本教程以编号为FB-23MJE的小车为例,其他规格的 小车零件内容请参考零件清单标签所示)
- 3. 拆箱后检查零件和零件清单是否对应(如有漏发的零部件,请及时联系客服)

物料ID	标签	物料名称	数量	货位	备注
3	M-03	雷达转接板	1	无	无
5	M-05	视觉模组V2.0	1	无	无
9	F-02	亚克力-X2雷达底板 (树莓派底板)	1	无	无
10	F-03	亚克力-电池固定架	1	无	无
13	F-10	四驱麦克纳姆轮及配套螺丝	1	无	无
17	L-02	线材-6p 2.0mm*20cm电机连接线。 6p2.0mm*30cm电机连接线*2	1	无	无
19	S-02	雷达-九成新雷达	1	无	无
22	S-01	传感器-SR 04-超声皮	1	无	无
23	P-01	电池-2800ma12V16A电池	1	无	无
24	P-02	充电器-12V1A充电器	1	无	无
25	E-02	显示屏-0.96寸OLED显示屏	1	无	无
33	E-01	370带编码器减速电机	2	无	无
35	T-01	工具备用包	1	无	无
42	F-15	四駆V2钣金底板	1	无	无
43	F-16	四駆V2支架螺丝	1	无	无
45	M-07	四驱主控板 V2	1	无	无





二、组装底盘|电机安装

找到F-15



找到E-01*2



取出4个电机



找到F-17



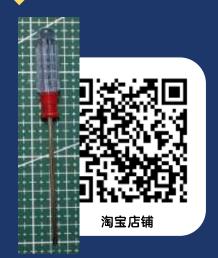
取出8个 M3*6的螺丝



找到T-01

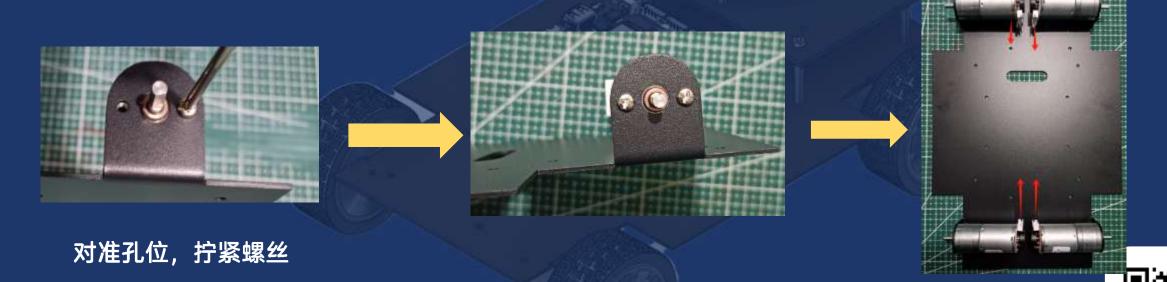


取出十字 螺丝刀



二、组装底盘|将电机安装至底盘

使用螺丝刀和螺丝,将4个电机都固定到F-15钣金底板上



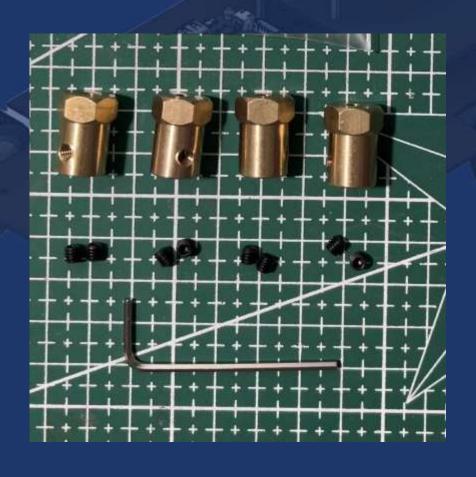
注意: 电机摆放在F-15内部, 电机上的插槽朝电机支架内部

二、组装底盘|联轴器安装

联轴器是用于连接轮胎和电机的结构件

从F-17中取出四个黄铜联轴器,8个黑色内六角无头机米螺丝,

一个内六角扳手

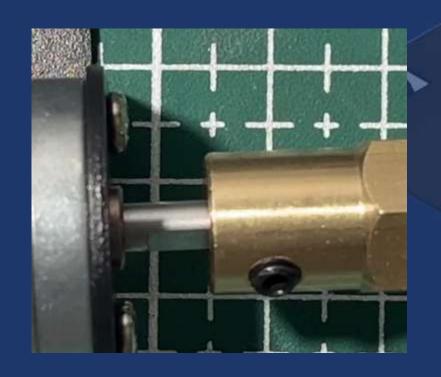


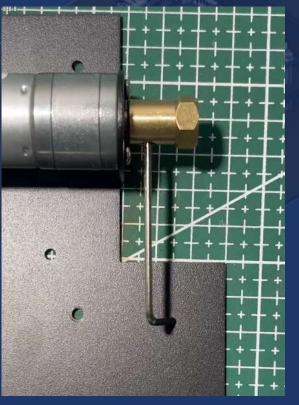


二、组装底盘|联轴器安装

将联轴器套在电机的输出轴上(注意电机输出轴并不是圆柱)使用扳手将机米螺丝插入联轴器两个孔中拧紧,其中一个孔对准

电机输出轴平面





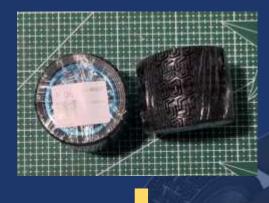




二、组装底盘|安装轮胎

找到F-06 从中取出4个橡胶轮胎











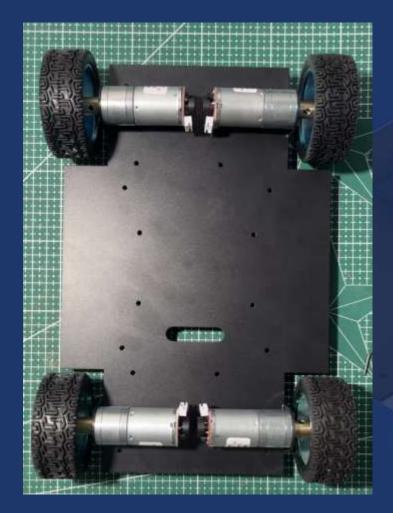
二、组装底盘|将橡胶轮与联轴器进行连接

将轮胎套到联轴器上,插入螺丝后使用螺丝刀拧紧螺丝即可





二、组装底盘|橡胶轮安装至底盘示意图





背面示意图

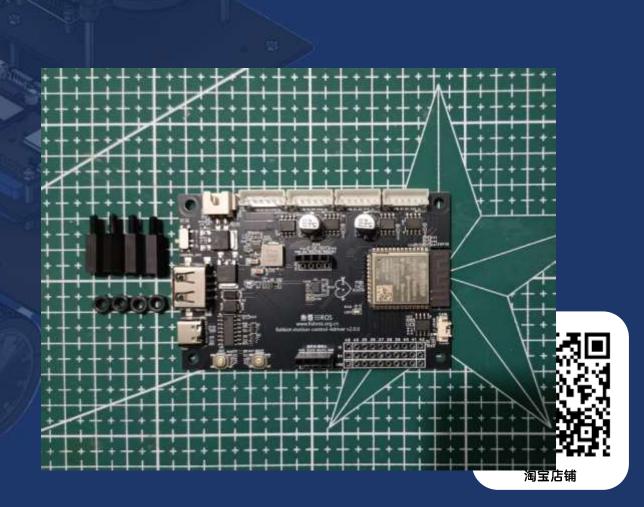
正面示意图



三、组装控制系统|安装主板

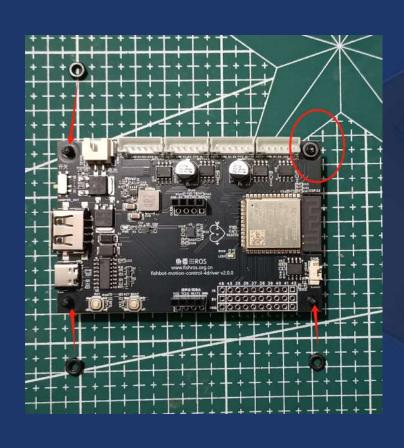
从M-07中取出主板、4个M3*12+6尼龙柱, 4个M3螺母





三、组装控制系统|将尼龙柱固定在主板上

使用螺母将尼龙柱固定到主板上





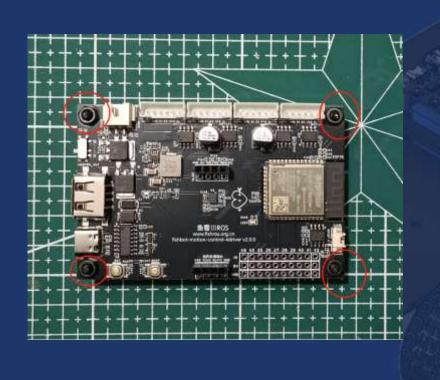
侧面

正面

淘宝店铺

三、组装控制系统|主板安装完毕示意图

主板尼龙柱固定完毕示意图





正面

背面

淘宝店铺

三、组装控制系统|安装电池支架

取出F-03电池固定架,揭开亚克力上的膜从F-16中取出 4个M3*12+6黑色尼龙柱

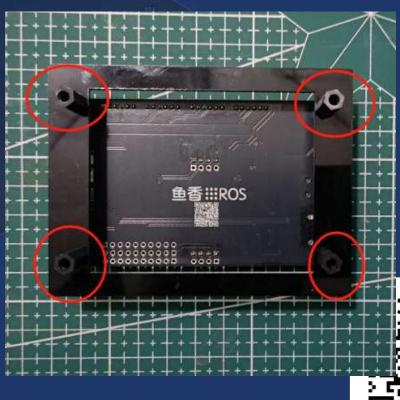




三、组装控制系统|将电池支架固定至主板下方

将电池固定架固定到主板下方尼龙柱上





鱼香!!:ROS

三、组装控制系统|安装电池

取出P-01电池,从F-16中取出4个M3*8螺丝





三、组装控制系统|将电池固定至F-03

先将P-01有线的一端塞到主板有4个电机插槽的一侧,然后将P-01按进F-03,



电池带线一侧与主板4个 电机插槽同侧



三、组装控制系统|将电池、主板固定至底盘

将已固定至F-03的P-01电池带线一侧摆放至钣金底板上的椭圆形洞口同一侧



电池带线一侧靠近椭圆 形孔摆放



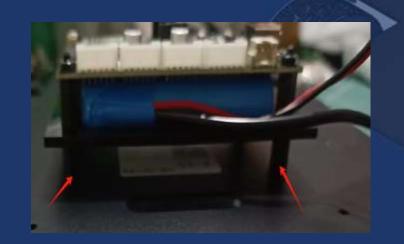
背面示意图



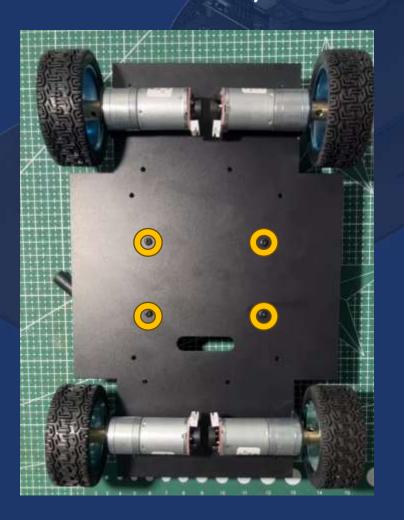
鱼香!!:ROS

三、组装控制系统|将电池、主板固定至底盘

将F-03下的尼龙柱上对准钣金底板上的孔位,用螺丝将尼龙柱固定在底盘上



对准孔位





三、组装控制系统|安装OLED、超声波

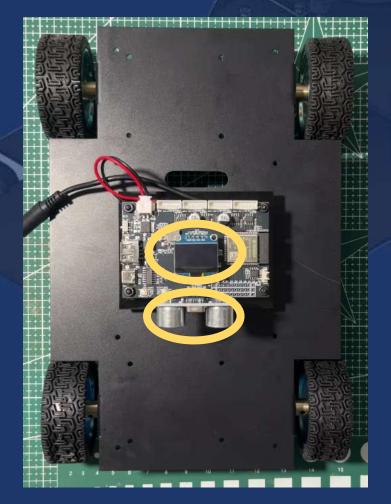
取出E-02 OLED和 S-01 超声波, 撕开包装





三、组装控制系统|将OLED、超声波插在板子对应位置

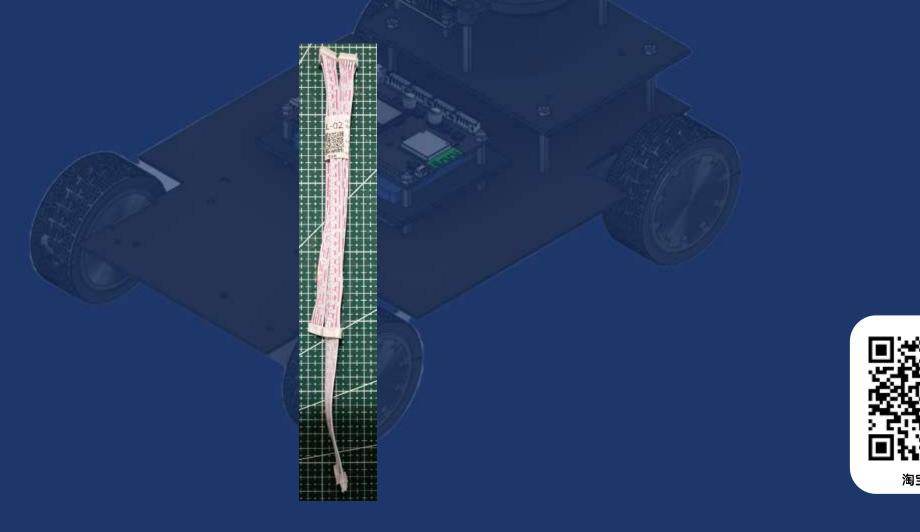
OLED插在中间的4P排母 超声波插在靠近板子下方的排母,方向不能插反哦。





三、组装控制系统|安装开关以及电机连接线

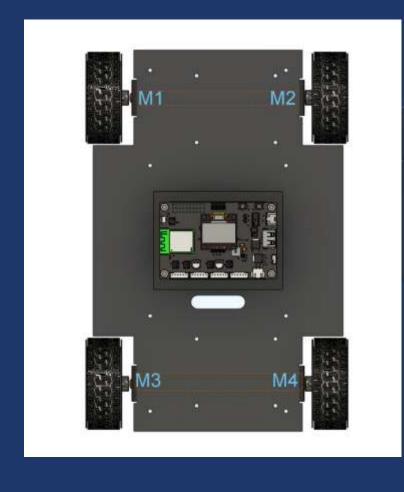
取出L-02 电机连接线, 并撕掉标签



鱼香!!:ROS

三、组装控制系统|将主板与电机进行连接

安装电机连接线,注意轮子跟主板上的电机插槽有对应关系,电机线从钣金底板椭圆形洞口穿过



M1电机 -> 30cm电机线 -> 主板Motor1电机插槽

M2电机 -> 30cm电机线 -> 主板Motor2电机插槽

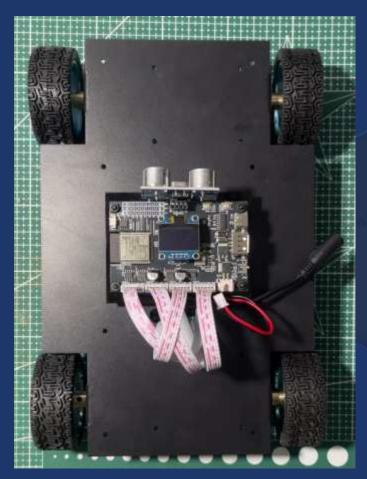
M3电机 -> 20cm电机线 -> 主板Motor3电机插槽

M4电机 -> 20cm电机线 -> 主板Motor4电机插槽

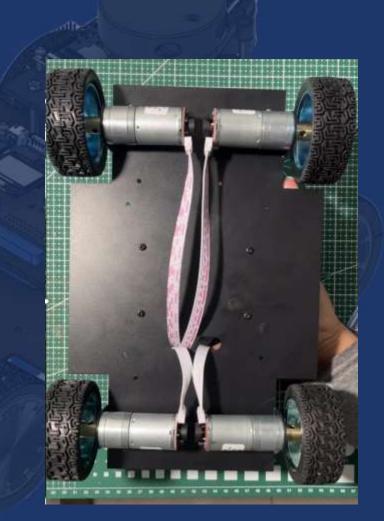


三、组装控制系统|将主板与电机进行连接

电机连接线安装完成示意图



正面示意图

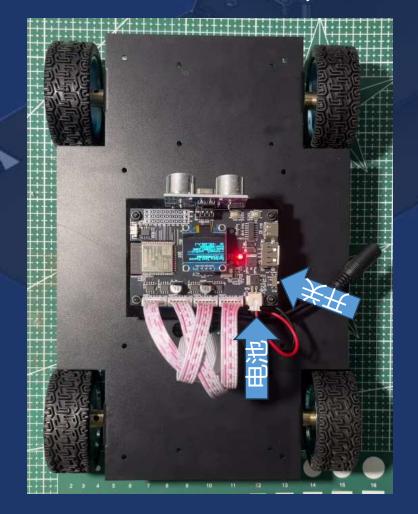


底面示意图



三、组装控制系统|电池安装

将电池接口插入主板左上角2P接插件,注意:电池有正反之分,反的一面很难插进去。主板左偏上的开关键拨到"开"后,主板上的灯会亮起。

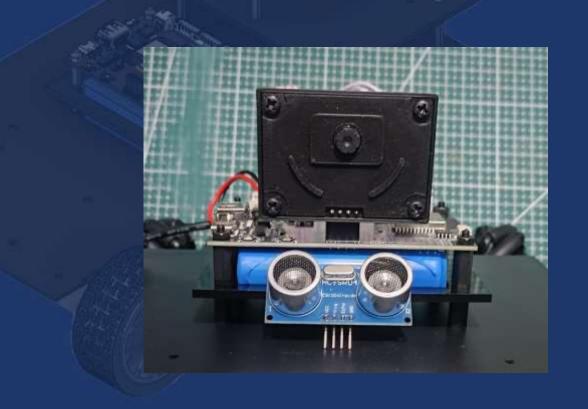




三、组装控制系统|视觉模组

视觉模组(M-05)跟超声波共用一个接口,如果有视觉模组,请在关闭电源后,拔掉超声波,再安装视觉模组,视觉模组方向与超声波朝向一致



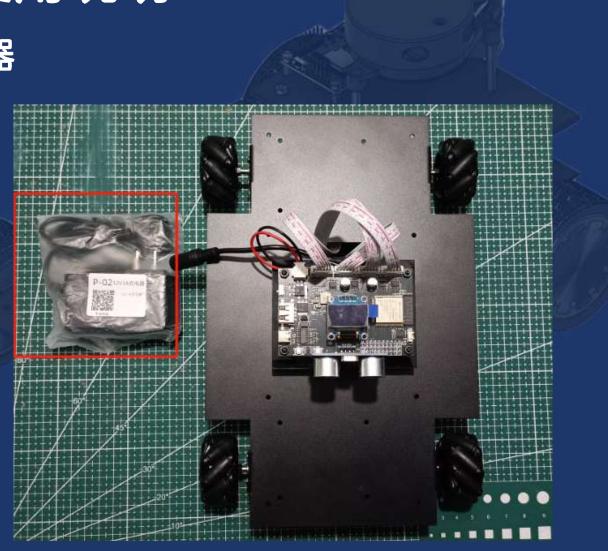




鱼香**:::**ROS

四、充电器使用说明

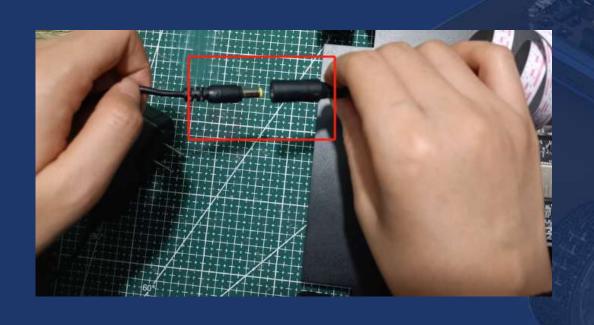
取出 P-02 充电器





四、充电器使用说明|将充电器与电池进行连接

将电池与充电器进行连接,给电池充电。





四、充电器使用说明|电器显示灯说明

充电器与电池连接后,充电器的显示灯会亮起,红灯代表在充电,绿灯代表已充满,一般3-4小时充满。





五、组装雷达|准备物料

从F-16中取出 7个M3*30+6尼龙柱、7个M3螺母取出F-02雷达底板亚克力





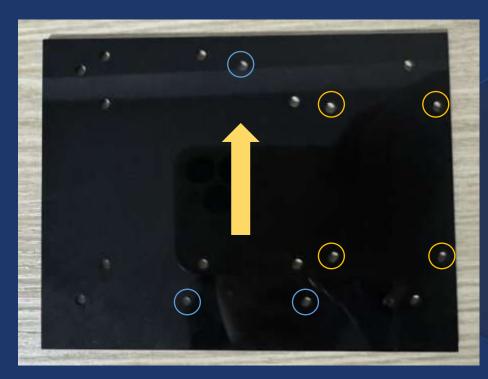
揭开F-02保护膜



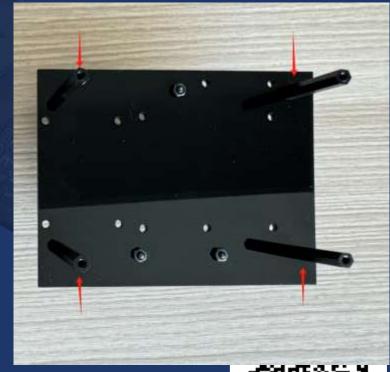


五、组装雷达|将尼龙柱固定至雷达底板

使用螺母将尼龙柱固定在F-02上,注意尼龙柱的孔位哦







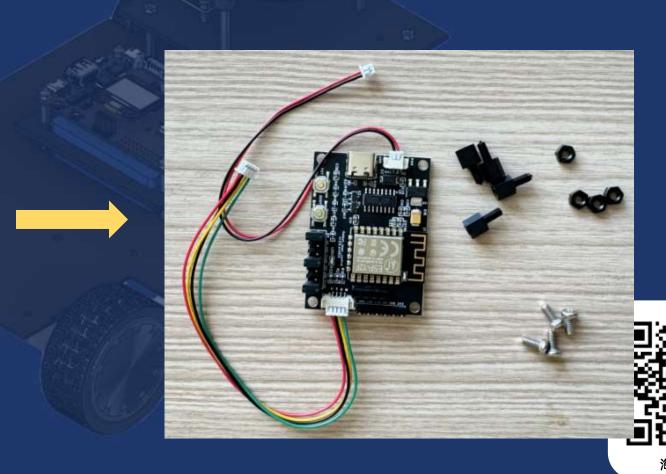
方向先摆正



五、组装雷达|准备雷达板相关物料

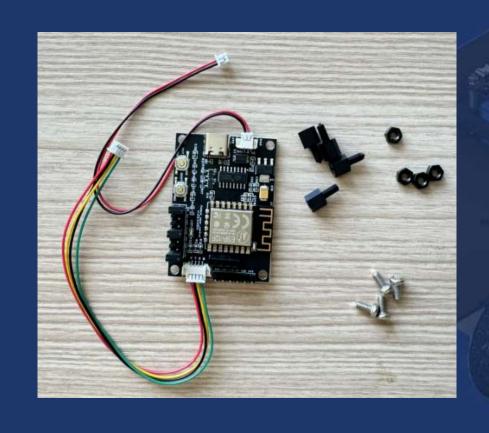
从M-03中取出雷达板、4个M3*6螺丝,4个M3*6+6尼龙柱、4个M3螺母

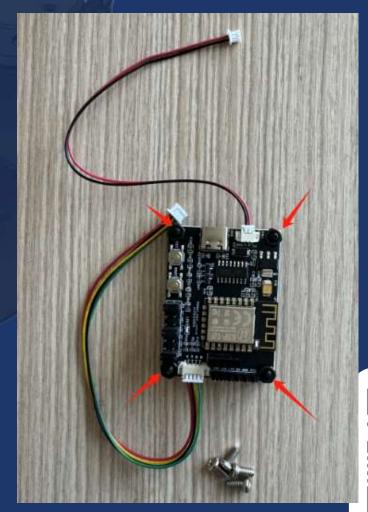




五、组装雷达|将尼龙柱固定至雷达板

使用螺母将尼龙柱固定到雷达板上



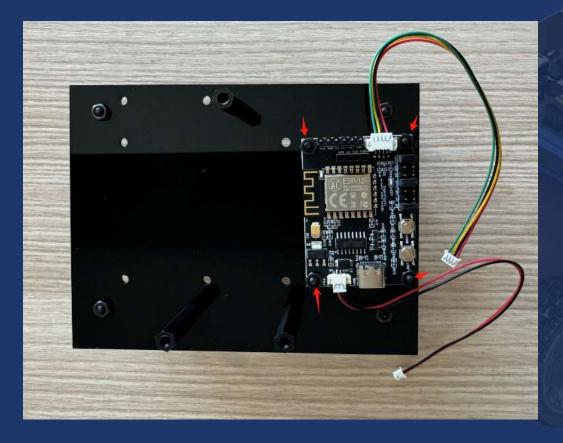


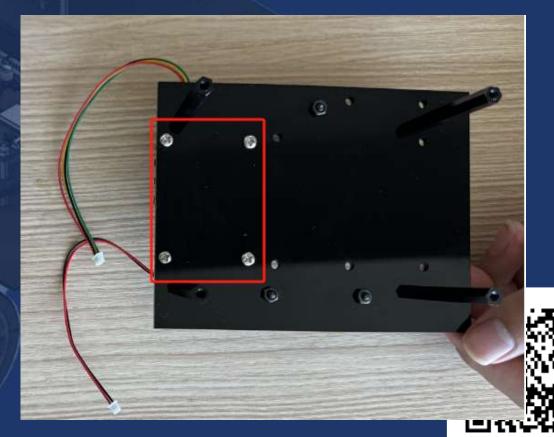




五、组装雷达|将雷达板固定至雷达亚克力底板

使用4个M3*6螺丝雷达板固定到F-02





正面

背面

淘宝店铺

鱼香!!:ROS

五、组装雷达|准备雷达以及螺丝

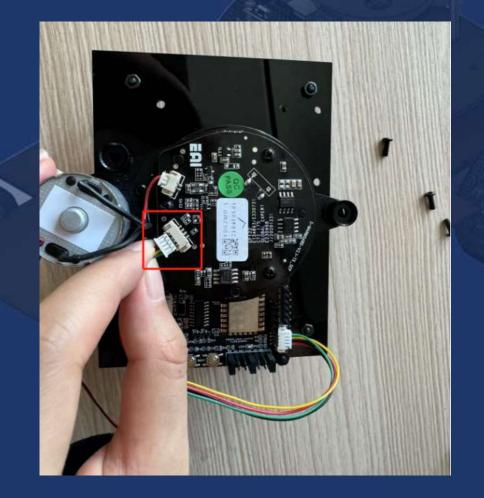
从S-02(不同成色的雷达编号不同哦)中取出雷达,从F-16中取出3个M3*8mm螺丝





五、组装雷达|将雷达与雷达连接线进行连接

将雷达板的4P线与雷达背面接口进行连接

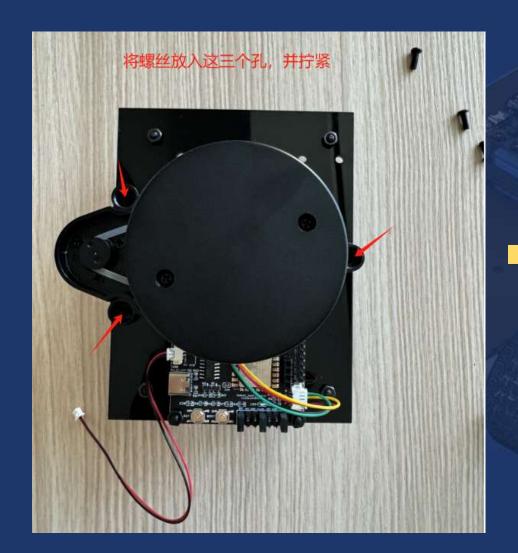




雷达背面4P接口有防呆设计,插反是插不进去的哦

五、组装雷达|将雷达固定至亚克力底板

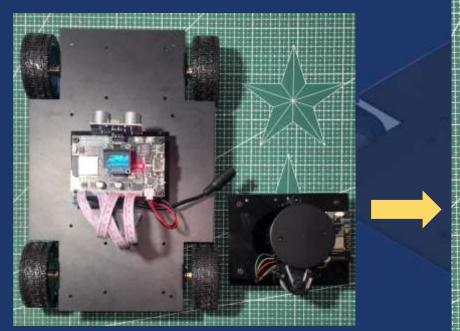
将雷达放置于3个M3*30+6的尼龙柱上,并使用M3*8mm的螺丝进行固定





五、组装雷达|将雷达套餐组件固定至小车底盘

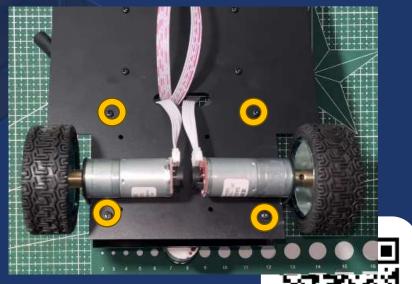
从F-16中取出4个M3*8mm螺丝,找到雷达组件在底盘上的4个孔位,使用螺丝将雷达组件固定到小车底盘上。(注意:雷达组件方向务必与正面图一致)



为给雷达套餐组件腾出空间, 电机线可以适当往主板靠



正面图



底面图



五、组装雷达|将雷达与主板连接

从 T-01 中取出 Tyep C转USB线



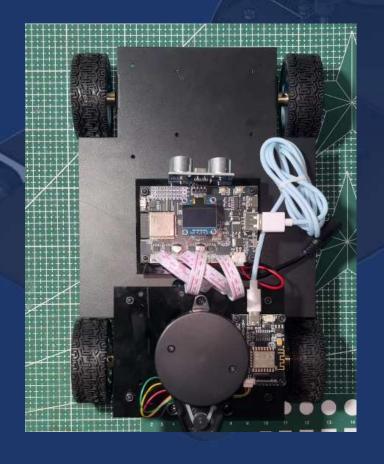




五、组装雷达|将雷达与主板连接

将 Type C转USB线 的 Type C 一头插在雷达板的Type C, USB一头插在

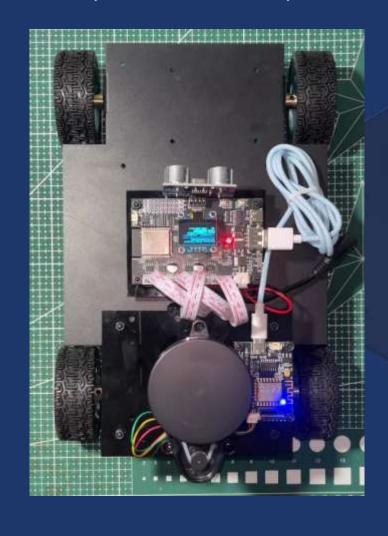
主板USB口

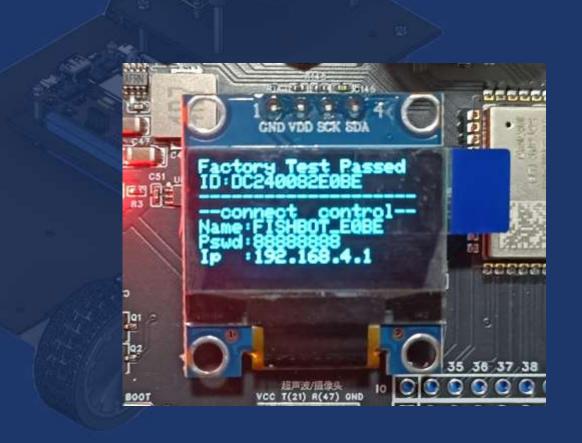




六、遥控测试|观察OLED显示内容

打开开关, 让小车通电, 观察OLED是否正常显示

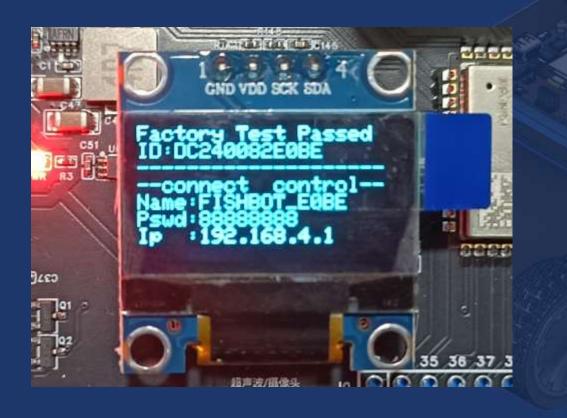






六、遥控测试|使用手机连接小车WIFI

使用手机连接OLED上显示的WIFI,每一台小车所显示的WIFI名称都不同, 请连您的小车所显示的WIFI哦







WIFI名为OLED上显示的Name, 密码为OLED上显示的Pswd

六、遥控测试|进入OLED上显示的IP地址

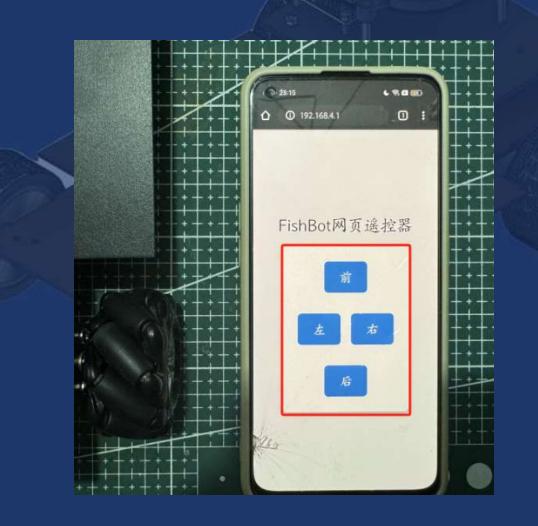
连接小车的WIFI后,打开浏览器,在浏览器地址栏输入OLED上显示的IP





五、遥控测试|使用手机遥控小车

进入遥控界面,点击屏幕上的前、后、左、右,小车则会向对应方向移动。





鱼香**:::**ROS



