4WD 麦克纳姆机器人产品是基于麦克纳姆轮的 4 轮驱动移动平台。每个套件包含两个左麦克纳姆轮和两个右麦克纳姆轮。四个麦克纳姆轮均连接到一个独立控制的电机。根据每个单独的车轮方向和速度,移动平台可以向前,向后,侧向和任何其他所需方向或旋转。

安装过程中, 最容易弄错的就是螺丝的规格, 在此谨记螺丝规格用法:

- M2.5 \* 14mm 螺丝用于固定减震器小球头;
- M2.5 \* 16mm 螺丝用于固定减震器大球头;
- M3 \* 6mm 螺丝用于固定电机、底盘与铜柱;
- M3 \* 10mm 螺丝用于固定法兰轴承与支架,支架与底盘;

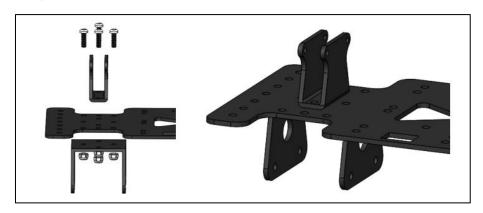
配件里面有细小零件,切勿放置儿童能摸到的地方。安装前请对照发货清单,检查是否有漏发的物品。安装时候注意安全,谨防划伤。

此4轮小车安装比较简单,多是重复、对称结构,如需承载大重量的配件只需装上配送的拉簧即可,不过减振效果会明显降低,这也是不可避免的。

底盘上集成了大量孔位,方便各种模块的安装,也可安装其它需要的配件。

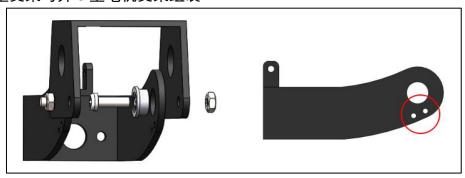


## 1、U 型支架与下底盘拼合



- 大 U 型支架在下,小 U 型支架在上,注意开口方向,按此方法安装其余支架
- M3 \* 10mm 螺丝 x 8
- M3 防松螺母 x 8

#### 2、U型支架与异U型电机支架组装

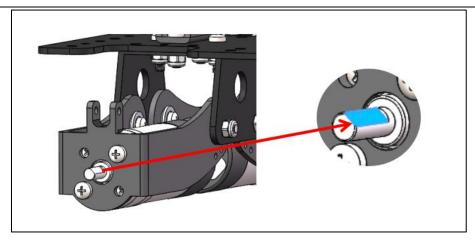


- 如需安装拉簧,请先在上图红圈孔位装好再拼合到 U 型支架上
- 轴承安装在支架内侧,螺丝在里,螺母在外,螺丝固定轴承时无需拧太紧,适可即

#### 可,太紧影响轴承旋转效果

- M3 \* 10mm 螺丝 x 4 (8)
- M3 防松螺母 x 4 (8)
- 法兰轴承 x 4 (8)

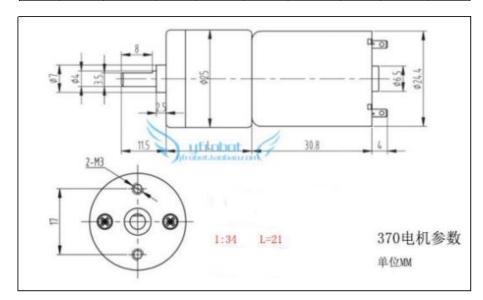
#### 3、安装电机



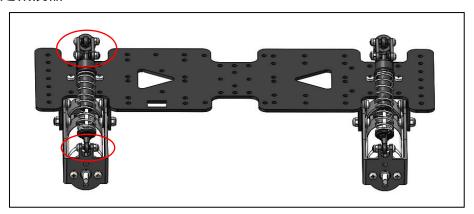
- 电机带有螺纹的孔对准支架安装孔,注意编码器的方向并用螺丝固定
- 联轴器装电机轴上,螺丝固定在 D 型面上
- M3 \* 6mm 螺丝 x 2 (8)

#### 电机参数和尺寸:

速比	电压	无负荷		最大效率点				堵转	
	V	转速	电流	转速	电流	转矩	功率	转矩	电流
		r/min	Α	r/min	Α	Kg. cm	W	Kg. cm	A
34:1	6	190	0. 2	133	0.5	0. 75	1. 1	4. 0	2. 1
	9	270	0. 1	189	0.6	1.0	1. 6	4. 5	2. 2
	12	350	0. 1	245	0. 65	1.4	2. 4	5. 2	2. 2



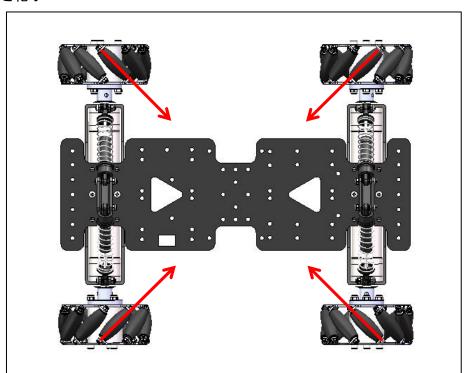
## 4、固定减震器



● 将金属减震固定到支架上面,连接上部支架和电机支架,减震可调节弹簧行程改变 强度

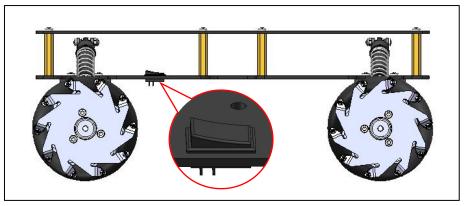
- 金属减震器 x 4
- M2.5 \* 16mm 螺丝 x 4(上方)
- M2.5 \* 14mm 螺丝 x 4(下方)
- M2.5 防松螺母 x 8

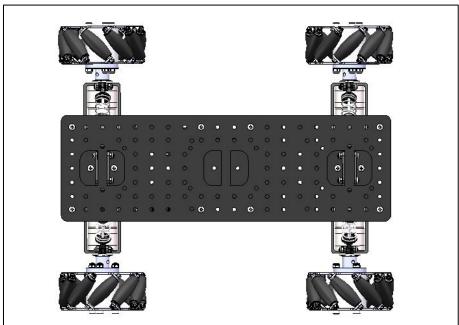
#### 5、固定轮子



- 固定轮子到电机出轴上,螺丝固定在电机轴的 D 型面上
- Mecanum whee 轮子 x 4
- 轮子安装方式与图中一致,装错将导致底板无法全向使用

# 6、安装铜柱和上底盘,完成安装





- 安装图中黄色铜柱,固定好后再安装上底盘
- 铜柱 30mm x 8
- M3 \* 6mm x 16
- 船型开关 x 1