**一、队伍介绍：**

阿西莫夫的funs队：阿西莫夫以一己之力构建了精巧恢弘的机器帝国，我们深信这不仅仅是人类脑中的玄幻世界，伴随在动力学、[系统结构](https://baike.baidu.com/item/%E7%B3%BB%E7%BB%9F%E7%BB%93%E6%9E%84)、[传感技术](https://baike.baidu.com/item/%E4%BC%A0%E6%84%9F%E6%8A%80%E6%9C%AF)、控制技术和人工智能的飞速发展，我们必将会把越来越精巧的智慧富裕机器。命名是艰难而耗时的大事，要一语中的，直发其精神，我们选择阿西莫夫来命名，寄希望于手中的机械！

团队：黄泳霖（队长）、鲍润晖、陈棋枫

机器人名为斯卡纳号，灵感来源于《英雄联盟》中的英雄斯卡纳，该机器人经过数次大改，最终以双层结构呈现在大家眼前。上层长宽均小于下层，除了丝杆驱动外露，其余所有模块均内置于双层结构中，且采用堆叠的方式节省空间。既保证了外观美感，又使得机器人体型较小。使用STM32主控，腿部及机械爪部分均使用舵机，下挂载橡胶轮，来实现其模仿蝎子的形态和步态，同时可以变形成车形态和收纳形态。机动性强且能适应不同地形。

**二、技术文档：**[**https://github.com/Baorunhui/RoboGame**](https://github.com/Baorunhui/RoboGame)

技术文档由鲍润晖同学总结，其中有我们使用的技术和曾经遇到过的问题，还有一些建议。

**三、队伍视频：**<https://rec.ustc.edu.cn/share/b982bc20-311d-11ed-ba80-f144ef623827>

<https://rec.ustc.edu.cn/share/da70e740-6a3b-11ed-94df-bb94568857b2>

很可惜我们队伍因为人手有限，所以没有专人负责拍摄图片。所有建议队伍在人手充裕的时候有专人负责这方面，绝对是很珍贵的回忆。

**四、经验总结：**

1、机械设计一定要尽早协作设计出来，电控的上机测试一定要有机械结构作为支撑，而且你不确定是否需要大改模型（我们就大改了四次）；

2、干活的时候最好一起干活，防止大家划水摸鱼；

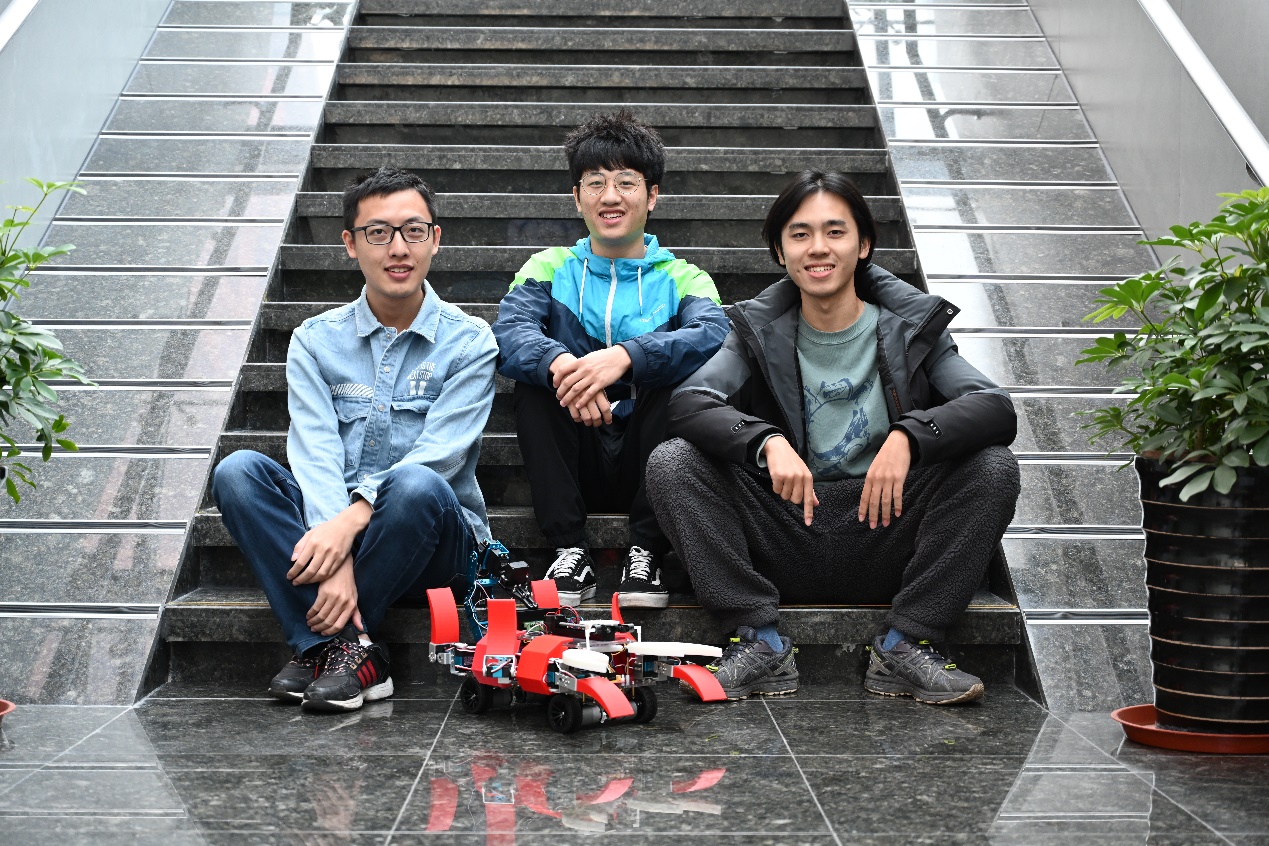
3、模块的选择一定要关注一些重要信息，比如说最大电压，最大电流，最大功率；

4、切记，不要审核来了才干活，到时候就要熬大夜调机了，还不一定能确保审核没问题；

5、各种模块零件一定一定要有备份，3D打印件也多打几件；

6、分工合作要有条理，要让每个人都有事情可干。

**五、照片集锦：**

 **** 