

WiFi小车组装

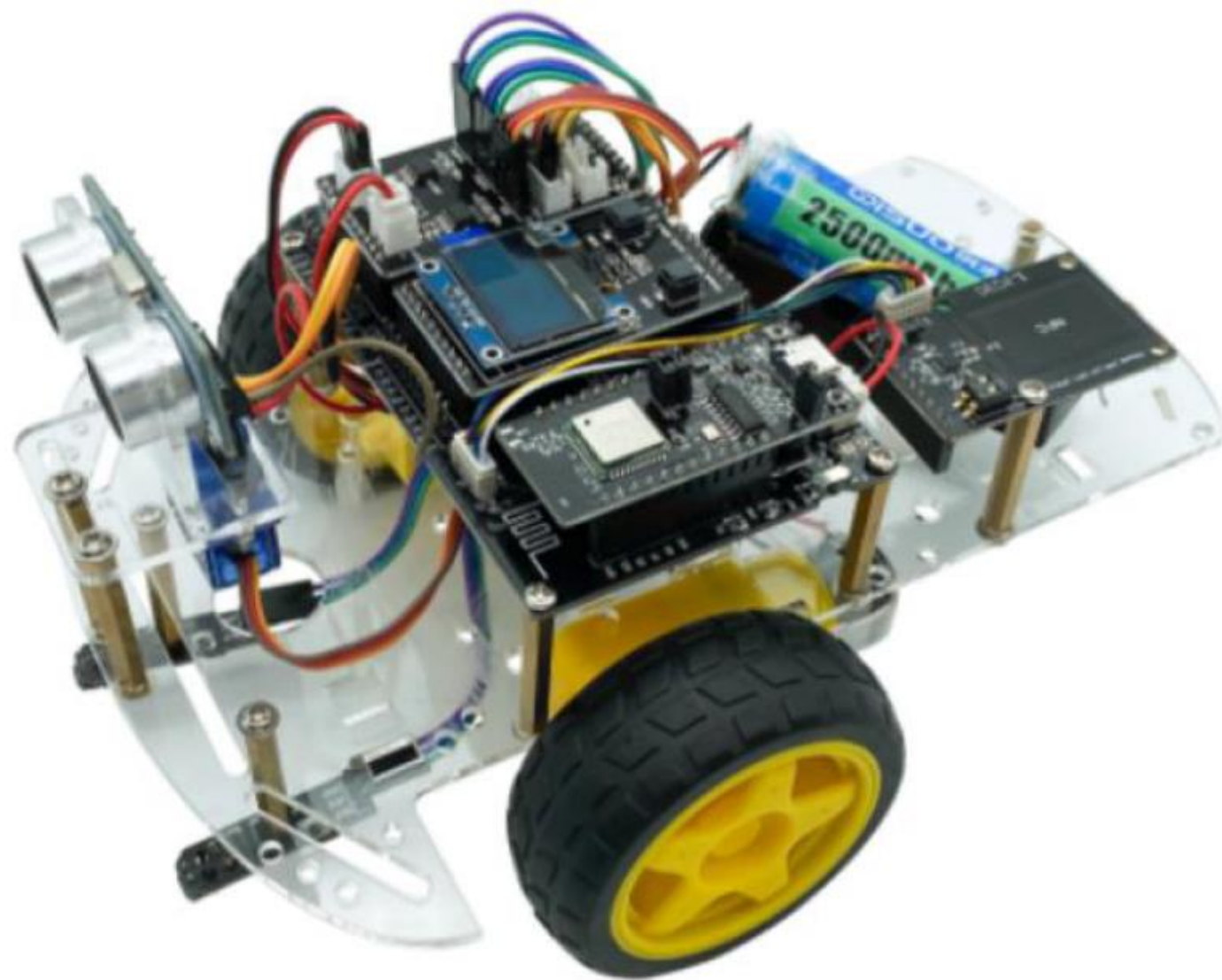
内容

- WiFi小车介绍
- 套件明细
- 配件展示
- 组装步骤
- 组装完成展示

一、WiFi小车介绍

基于鸿蒙系统+ Hi3861 的
WiFi 小车（如右图）；

其实就是Hi3861 加上电机、
循迹模块、超声波、WiFi模块、
显示屏、驱动模块、电源模块、
电池组等模块。



二、配件展示

首先认识下配件，Hi3861
开发套件、小车底板、红外
循迹、橡胶轮胎、万向轮、
连接线、舵机、超声波模块、
支架、电池盒等。



二、套件明细

取出套件盒，
检查配件明细和
数量。

序号	类别	描述 (型号/品名)	数量
1	WiFi 主板	型号: HiSpark_WiFi-IoT_Hi3861_CH340G_VER.A	1
2	通用底板	型号: HiSpark_WiFi_IoT_EXB_VER.A	1
3	显示板	型号: HiSpark_WiFi_IoT_OLED_VER.A	1
4	NFC 板	型号: HiSpark_WiFi_IoT_NFC_VER.A	1
5	机器人板	型号: HiSpark_WiFi_IoT_Robot_VER.A	1
6	智能小车底盘	型号: 2WD; 尺寸: 21.4 x 15 cm	1
7	TT 马达	黄色; 3V~6V; 单轴; 1:48	2
8	TT 马达 固定支架	亚克力马达支架	4
		螺丝: M3*30	4
		螺帽: M3	4
9	橡胶轮胎	黄色; 65*27mm	2
10	万向轮	1 寸; 白色 PP 材质	1
11	寻迹模块	红外寻迹传感器	2
12	寻迹连接线	2.54mm 间距; 3PIN; 母对母双头并排带外壳连接线	2
13	舵机+舵机配件	微型 SG90 舵机	1
		舵机支架: 单端*x1; 双端 x1; 四端*x1	3
		支架螺丝: M2*4	1
		自攻螺丝*: M2*8	2
		自攻螺丝: M2*6	2

三、套件明细

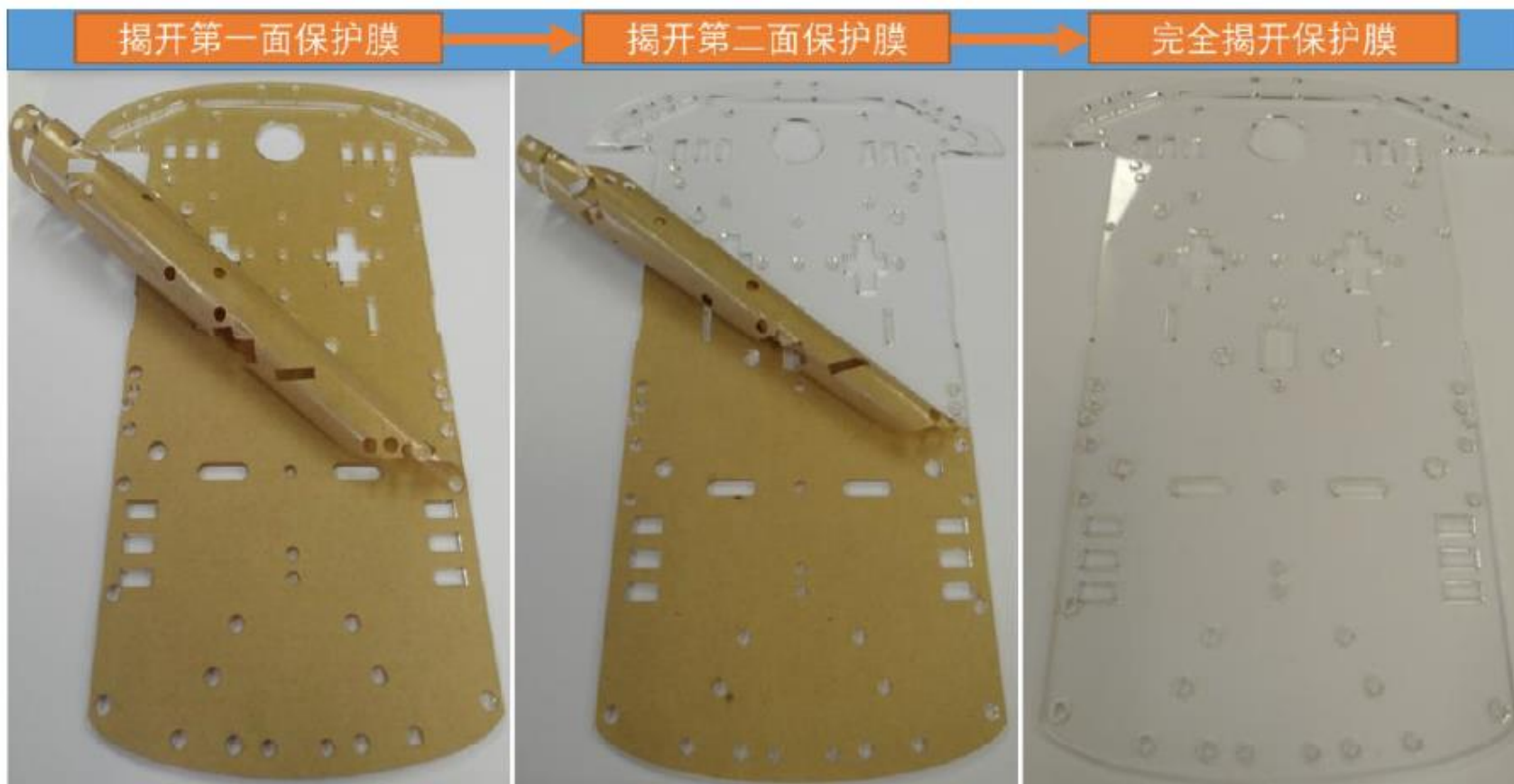
取出套件盒，
检查配件明细和
数量。

14	舵机支架	SG90 舵机支架	1
		螺丝*: M3*10	2
		螺帽*: M3	2
		螺丝: M2*10	2
		螺帽: M2	2
15	超声波模块	型号: HC-SR04; 电压: 3.3V~5V	1
16	超声波支架	超声波固定支架	1
		螺丝*: M2*6	2
		螺帽*: M2	2
17	超声波连接线	4PIN 对 4PIN; PH2.0mm 转杜邦 2.54mm	1
18	NFC 板连接线	6PIN 对 6PIN; 1.27mm; 反向异面; 20cm	1
19	电池盒	锂电池 (18650) 盒; 两节; 串联; 带 2.54mm 插头	1
		干电池 (5 号) 盒*; 四节; 串联; 带 2.54mm 插头	1
20	配件袋	螺帽: M3	6
		螺丝: M3*6	24
		螺柱: M3*8+6	4
		螺柱: M3*30	10

备注: 表中带 “*” 项, 在实际安装中暂时无需使用, 根据用户实际安装需求, 进行选择使用。

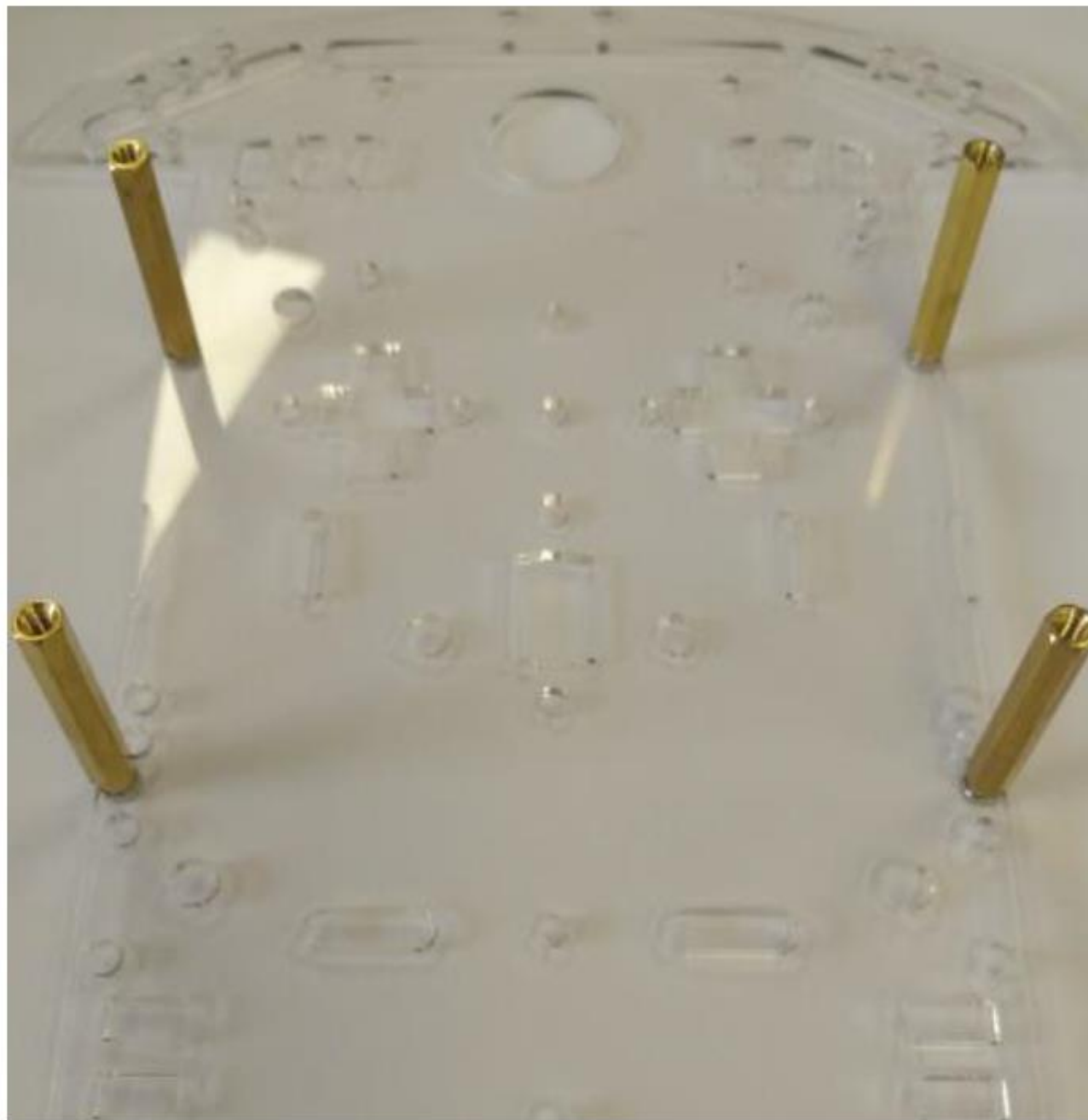
四、安装步骤

1、从包装盒中取出“智能小车底盘”，并揭开底盘的保护贴纸：



四、安装步骤

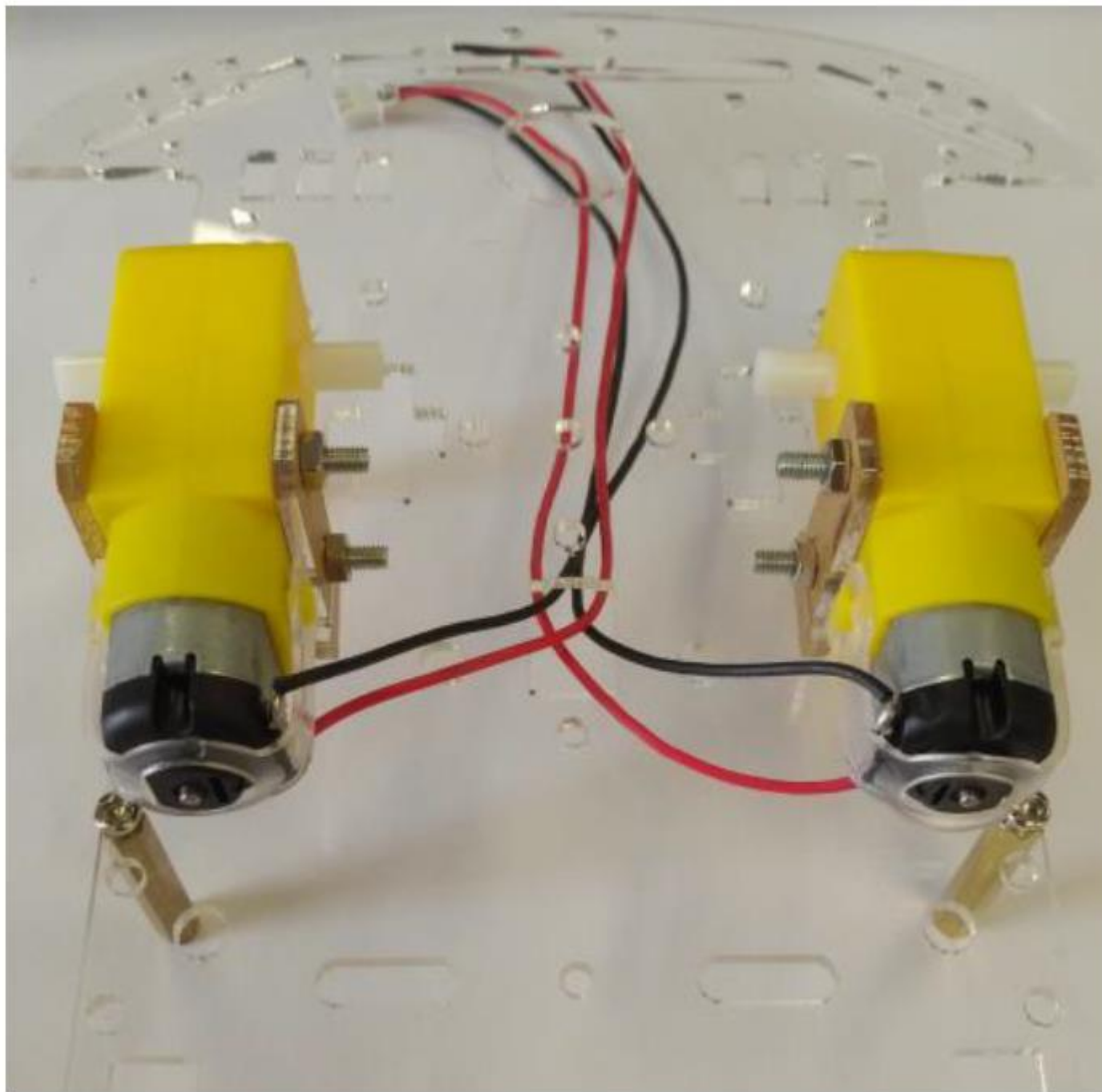
2、取出 4 颗 M 3*30 的螺柱和 4 颗 M 3*6 的螺丝，按照下图的方式，将螺柱安装固定到底盘上：



四、安装步骤

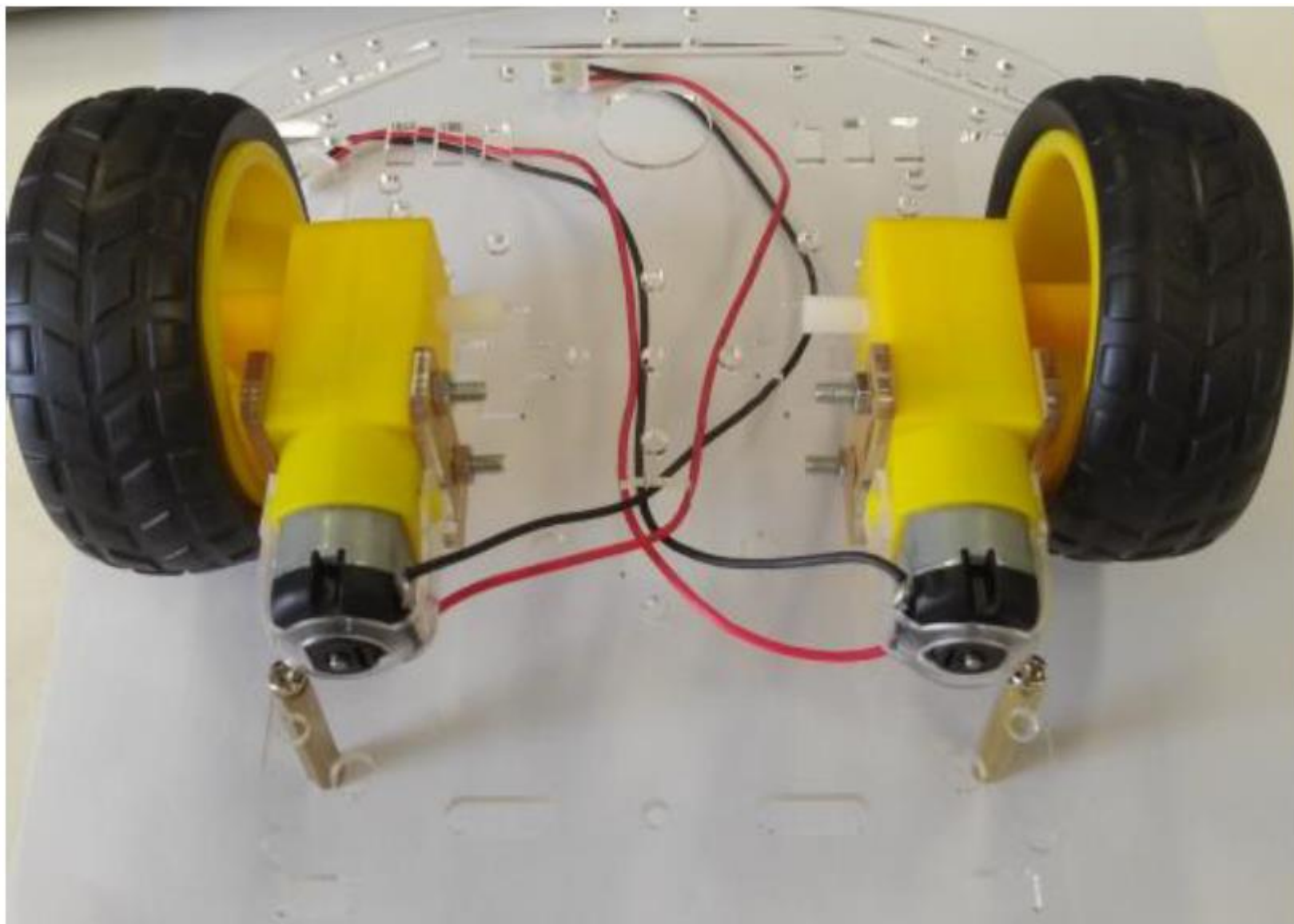
3、取出 TT 马达和 TT 马达固定支架，按照下图的方式，将马达安装到底盘底部。

备注：安装马达时，请注意马达红黑线的放置方式；建议红色线靠近底盘，并且让马达出线位置朝内。



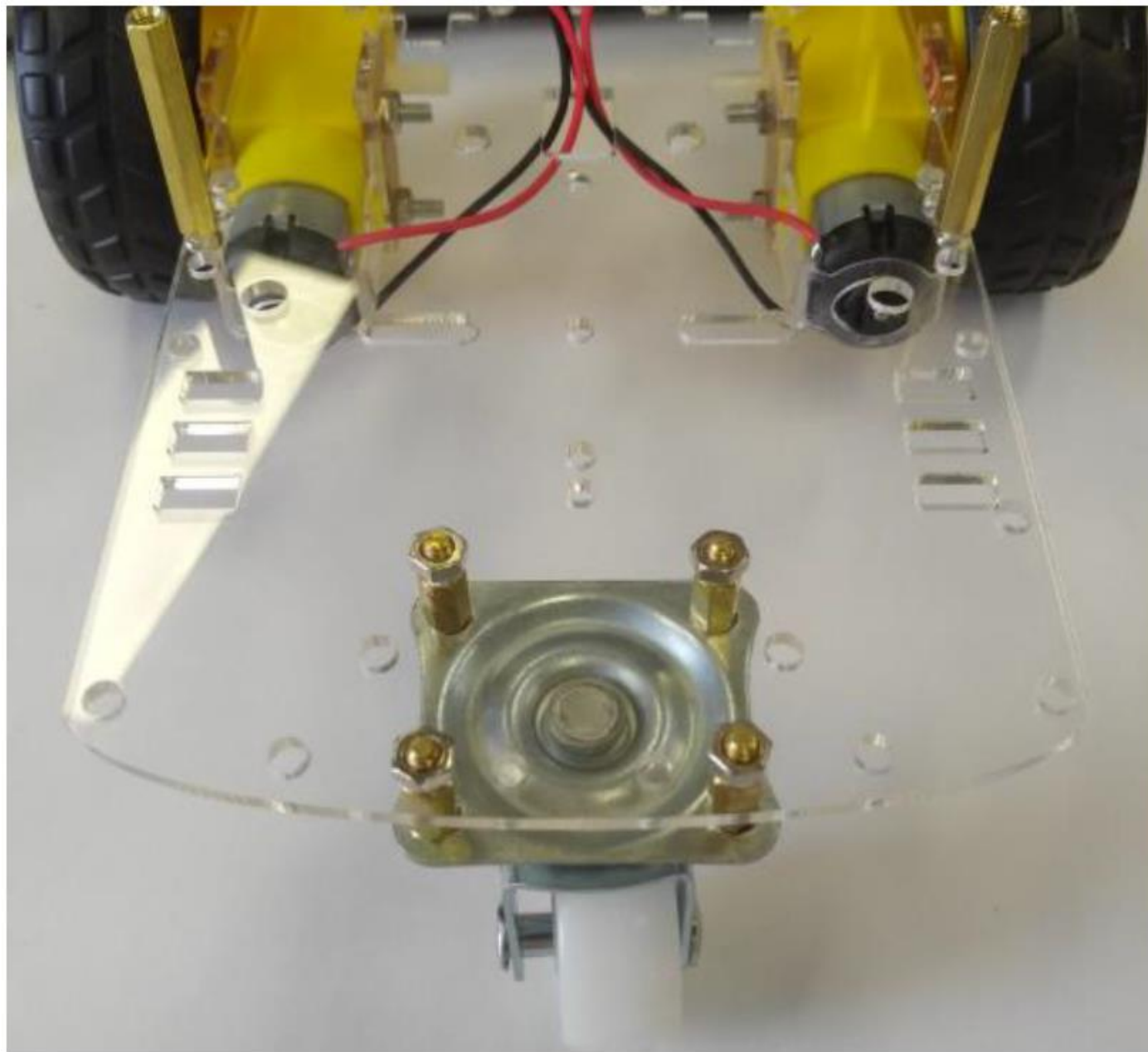
四、安装步骤

4、取出橡胶轮胎，按照
下图方式，安装到马达上



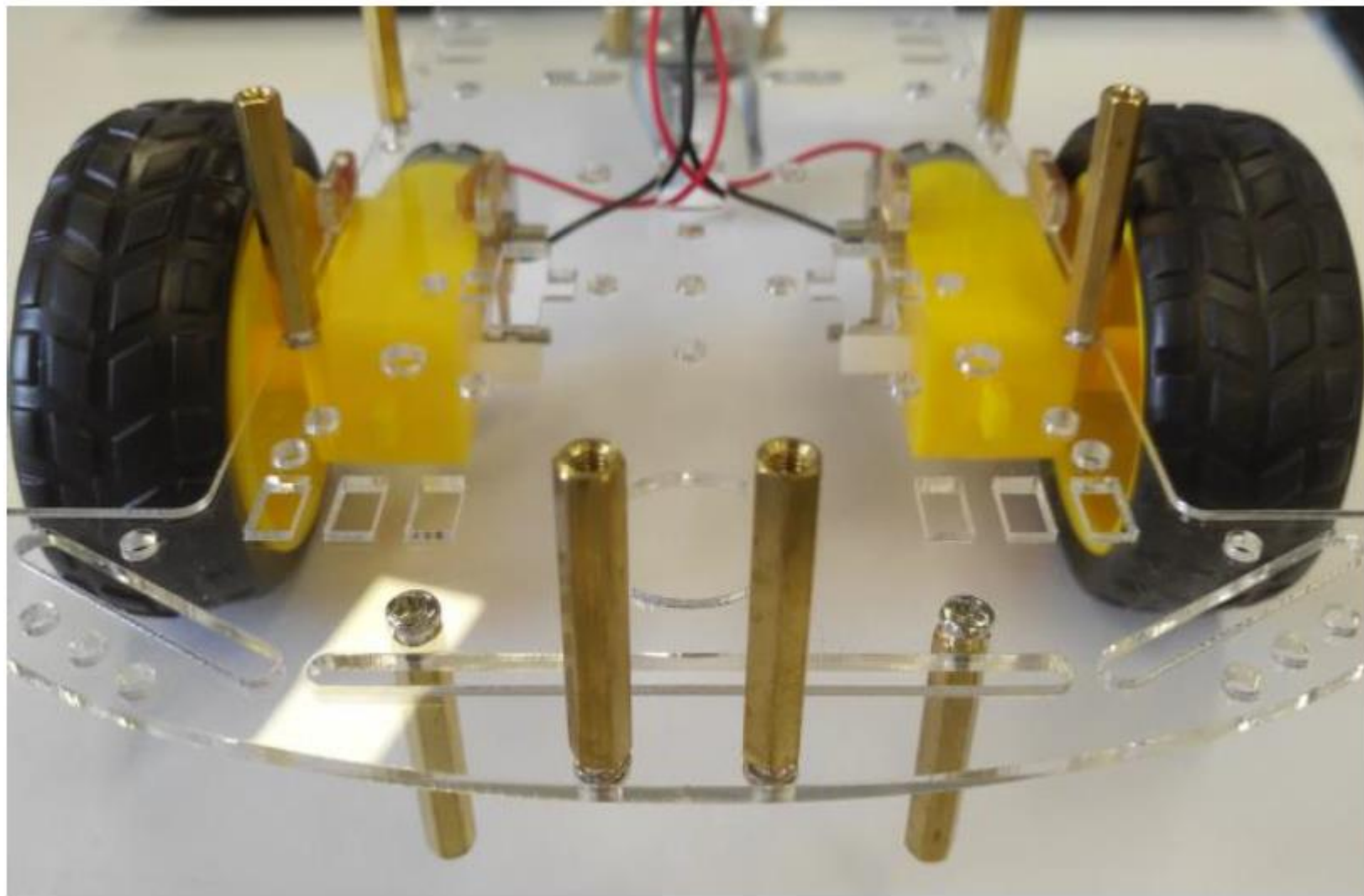
四、安装步骤

5、取出 4 颗 M3 螺帽， 4 颗 M3*8+6 螺柱， 4 颗 M3*6 螺丝和万向轮，按照右图所示，将万向轮安装固定到底盘上



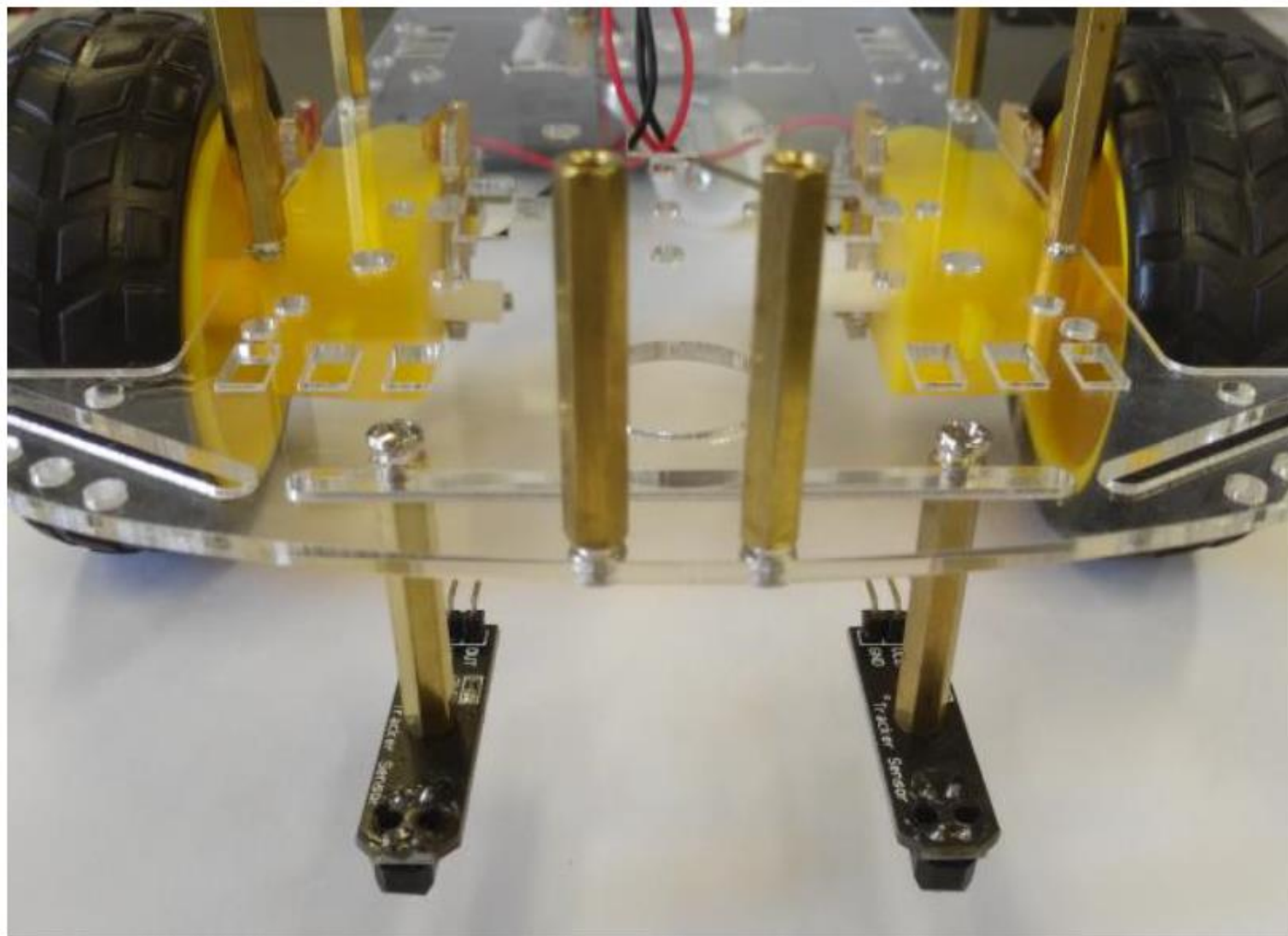
四、安装步骤

6、取出 4 颗 M 3*30 螺柱，
4 颗 M 3*6 螺丝，按照图示
方式将螺柱分别 固定到底盘
的正面和反面，以便安装寻
迹模块和舵机：



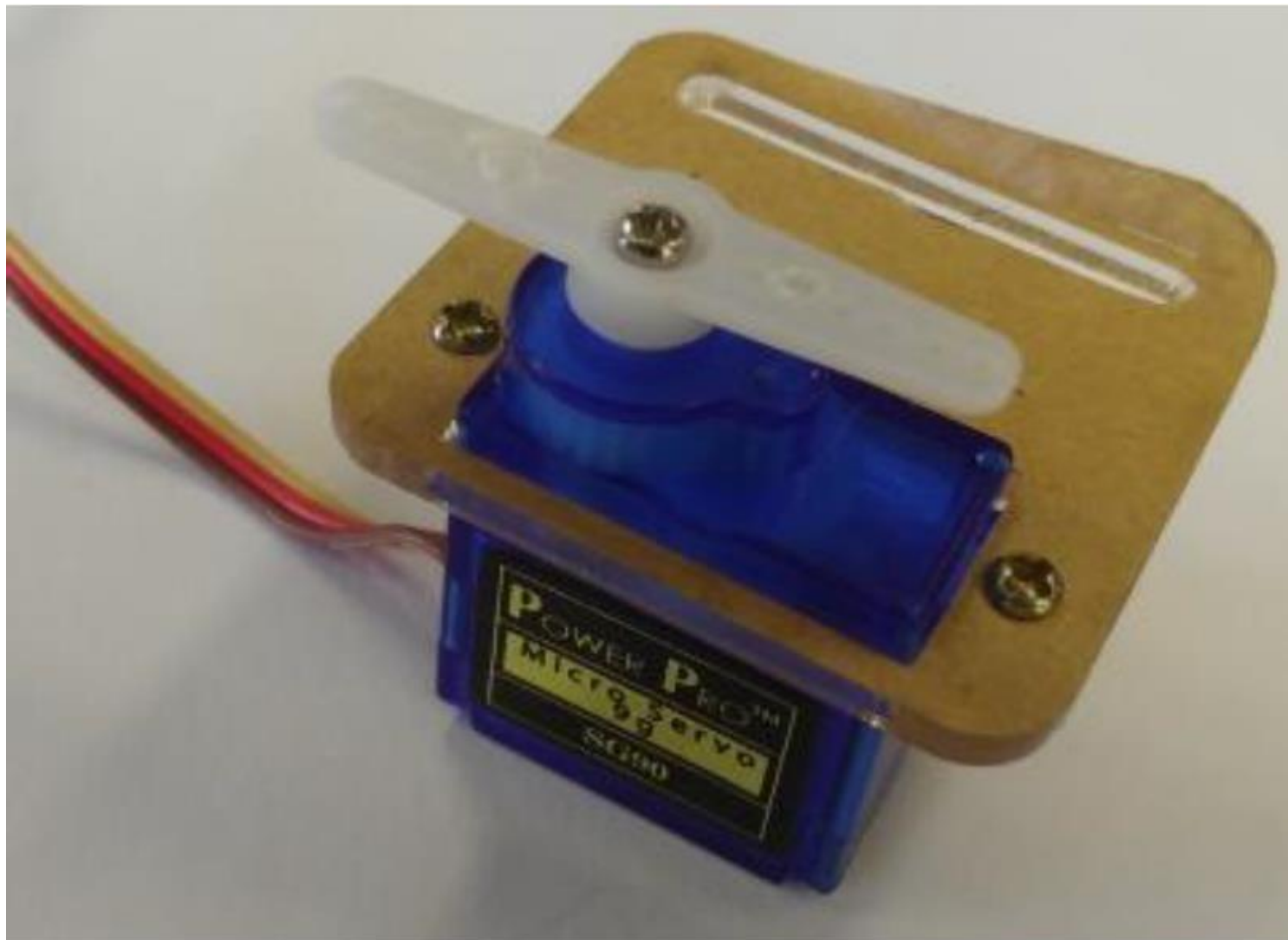
四、安装步骤

7、取出 4 颗 M 3*30 螺柱，
4 颗 M 3*6 螺丝，按照图示
方式将螺柱分别 固定到底盘
的正面和反面，以便安装寻
迹模块和舵机：



四、安装步骤

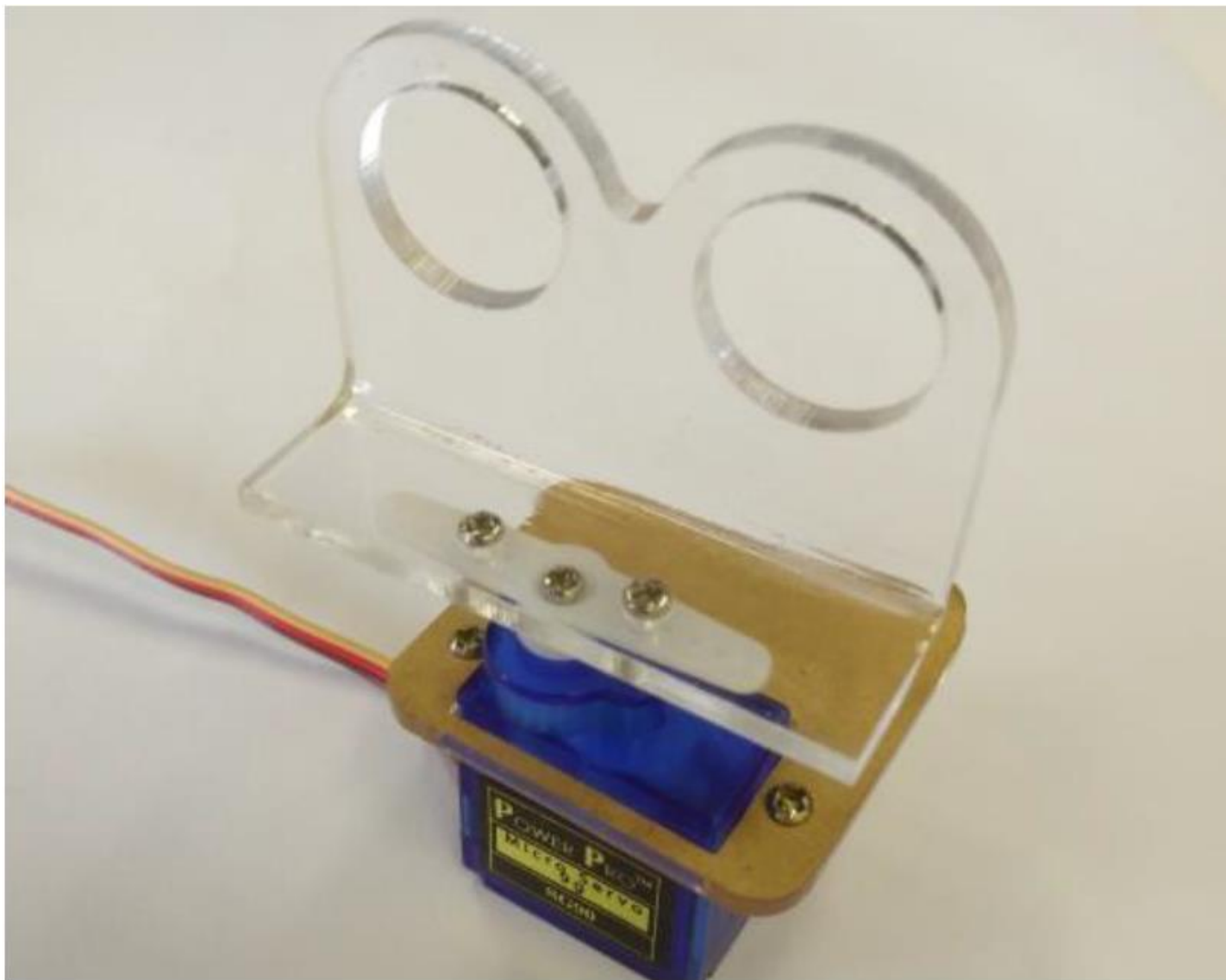
8、取出舵机、舵机配件和舵机支架，按照右图方式，将舵机以及配件和舵机支架组装到一起：



四、安装步骤

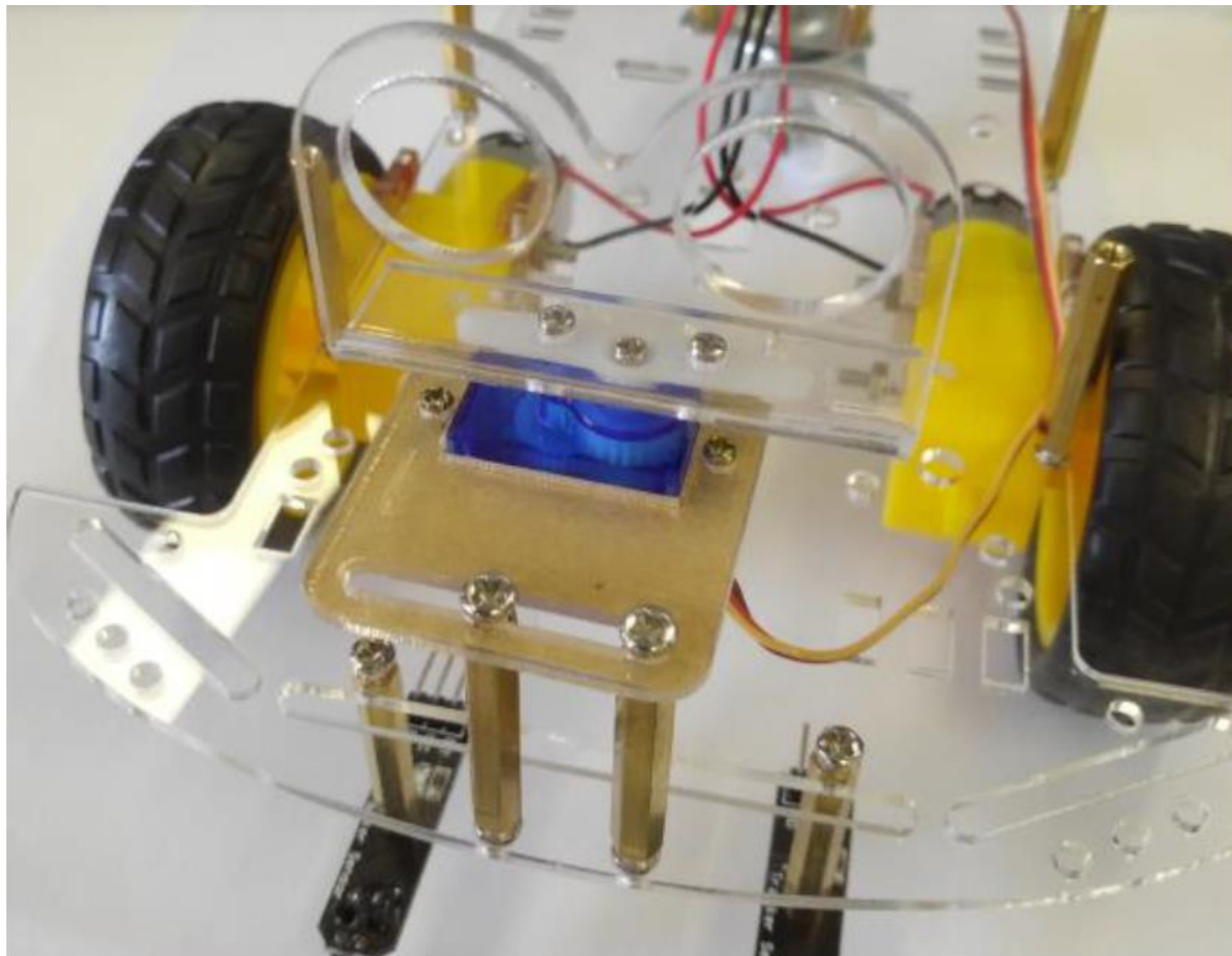
9、取出 超声波支架 和 2 颗 M2 6 自攻螺丝，按照右图所示，安装到组装好的舵机上

面：



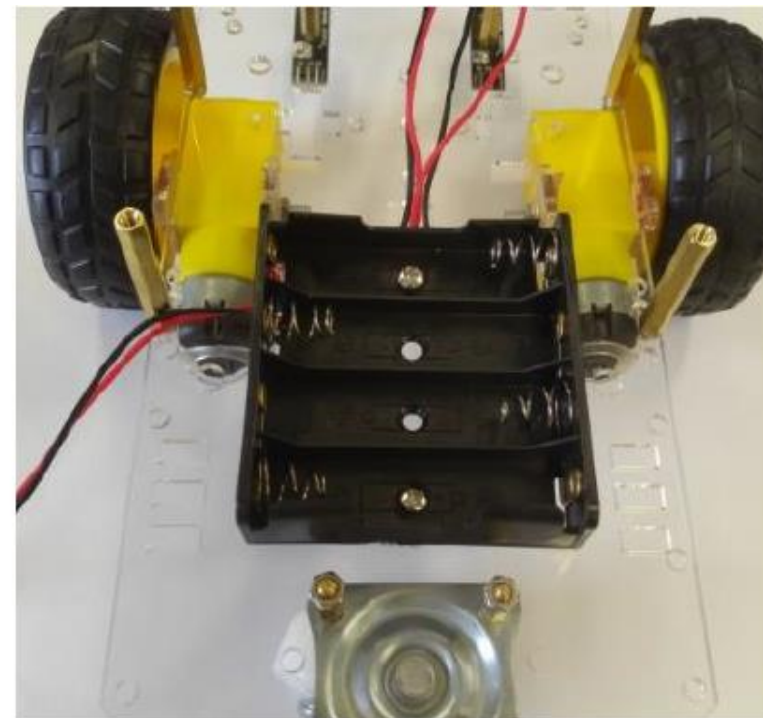
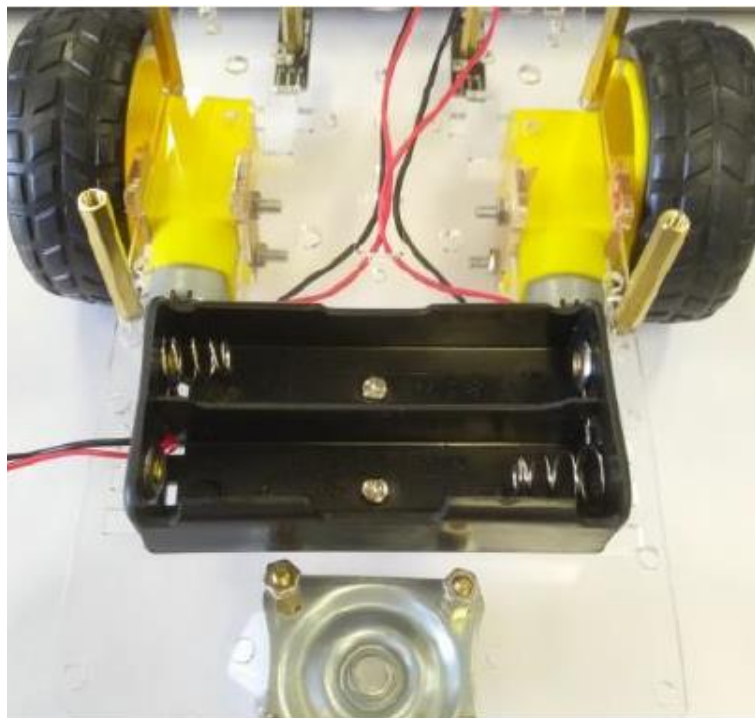
四、安装步骤

10、取出 2 颗 M3*6 螺丝，
按照图示方式，将组装好的
舵机安装到底盘上的螺柱上



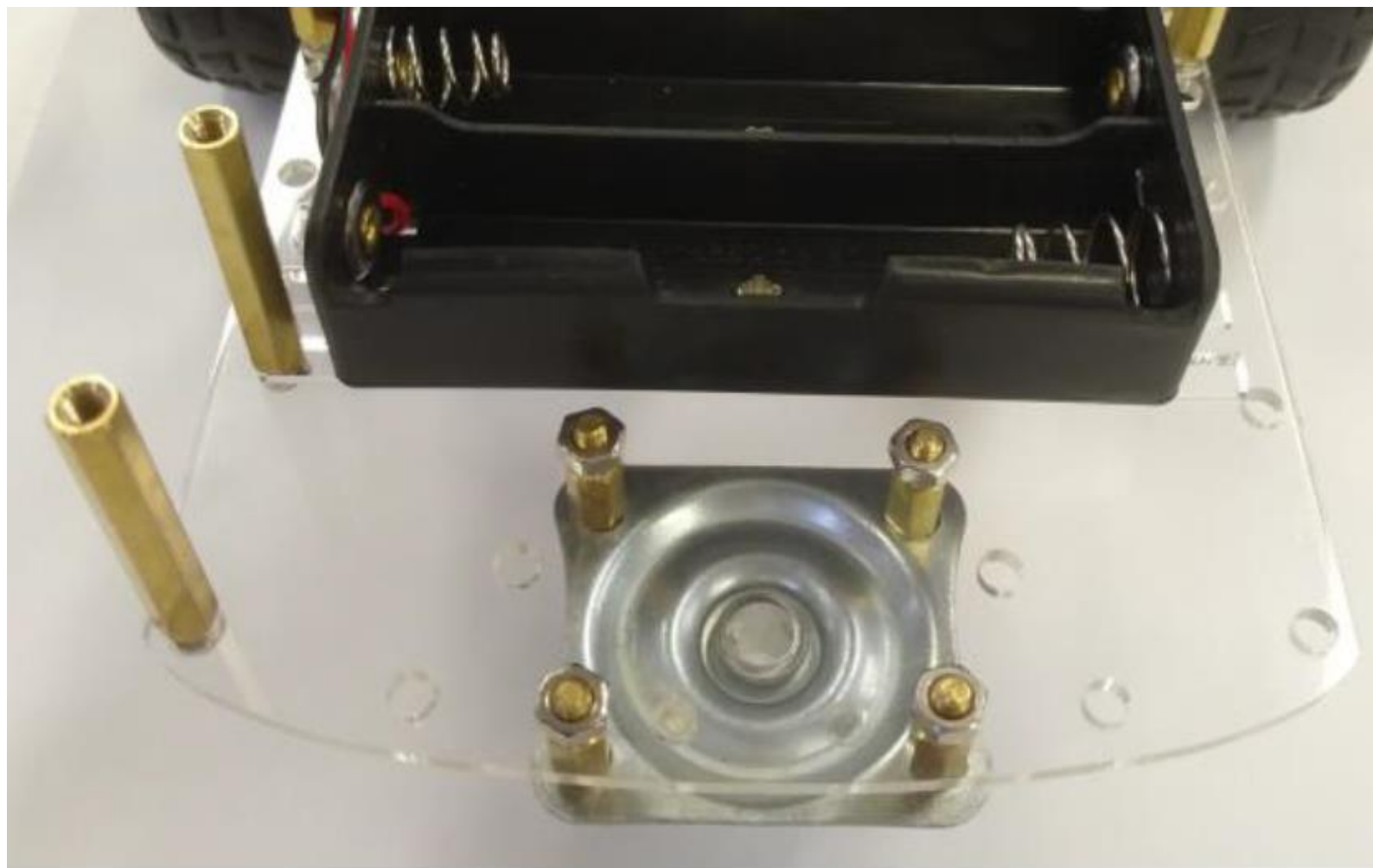
四、安装步骤

11、取出电池盒（套件中配套两种电池盒：锂电池盒 干电池盒，根据自己的实际需求进行选用），和 2 颗 M 3 6 螺丝，2 颗 M 3 螺帽；按照右图所示，将电池盒安装固定到底盘上。



四、安装步骤

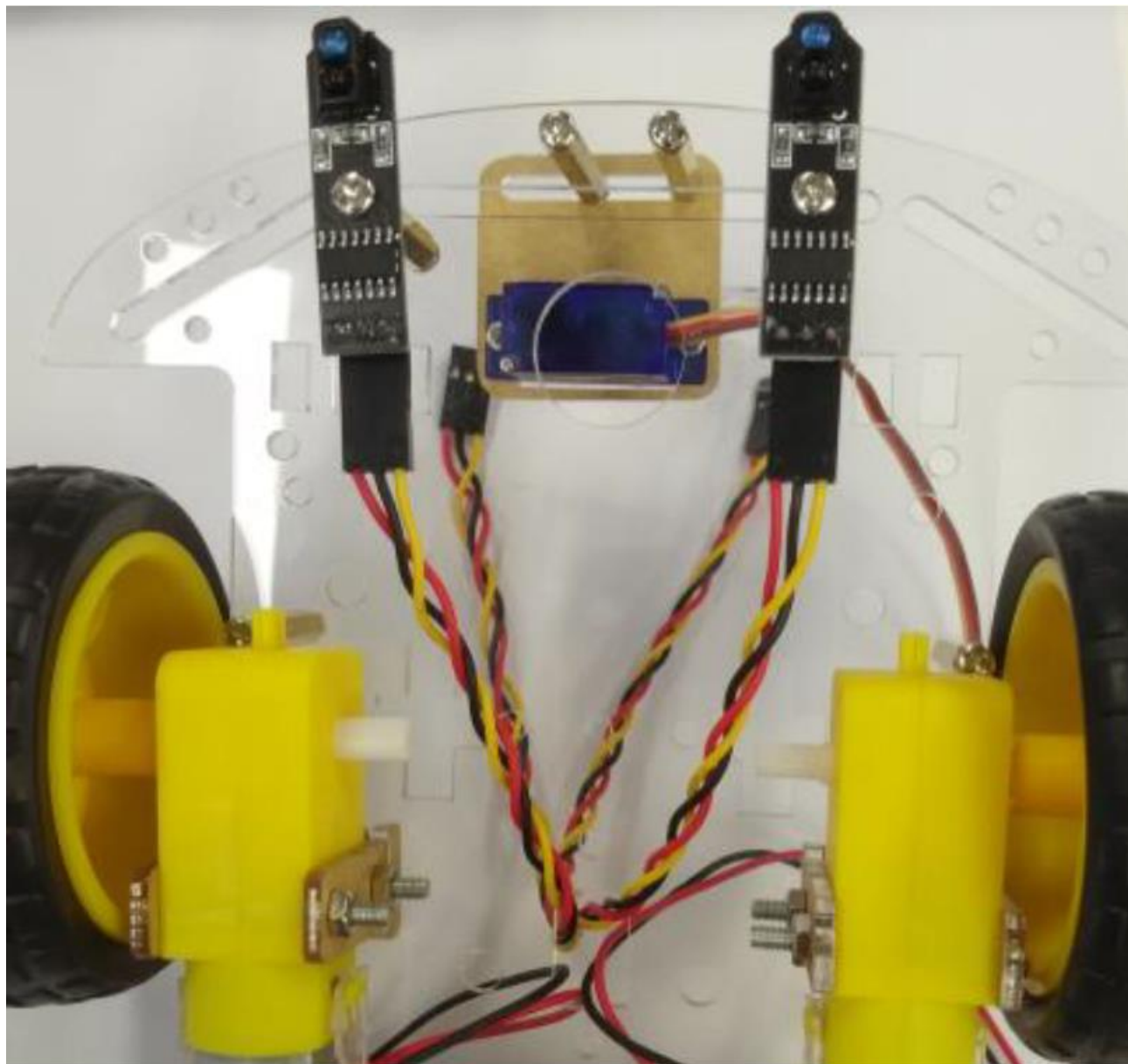
12、取出 2 颗 M 3*30 的螺柱和 M3 6 螺丝，使用螺丝将螺柱安装到图示位置，用于 N FC 板固定使用：



四、安装步骤

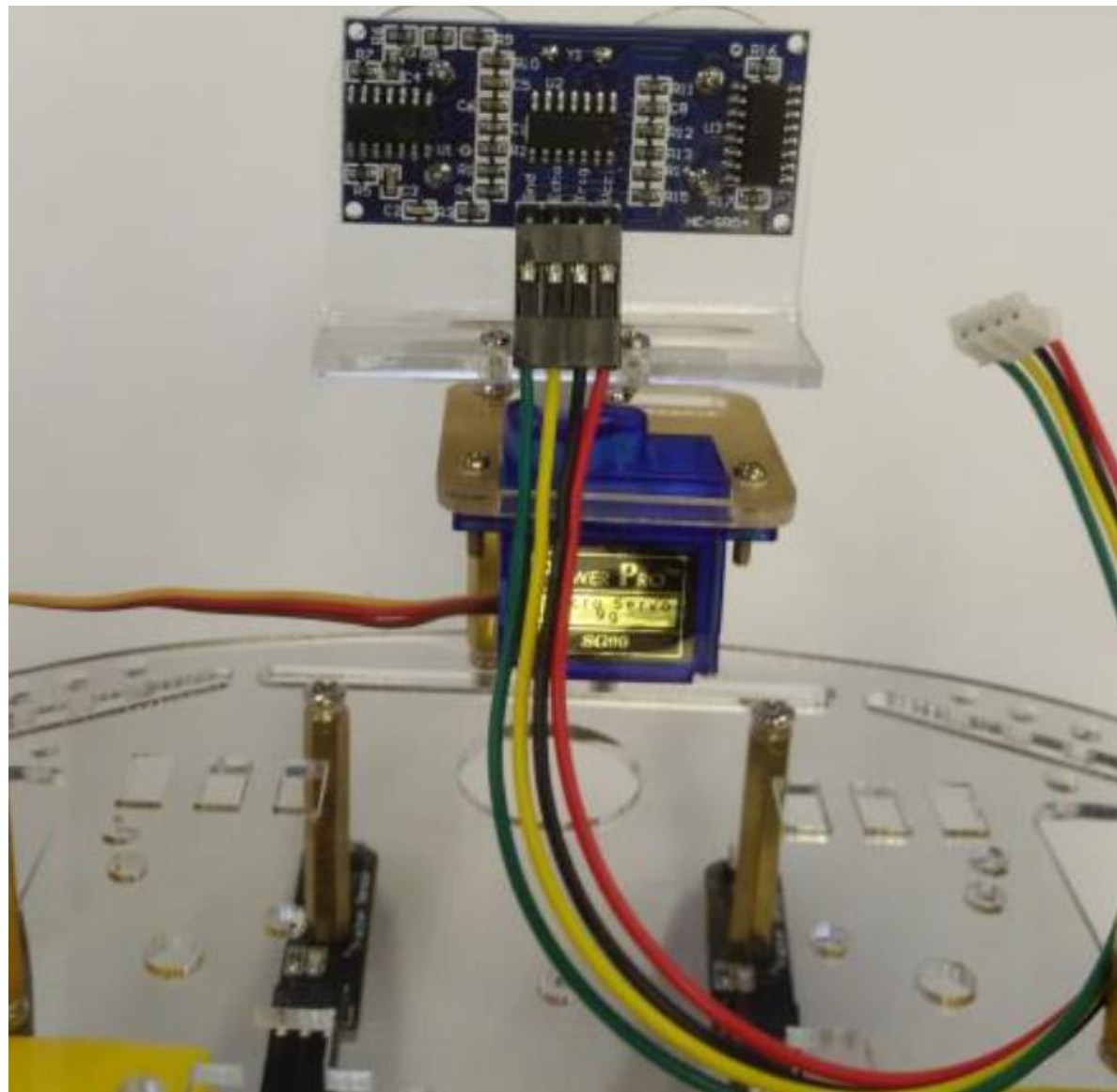
13、取出寻迹模块连接线，按照图示方式插入到寻迹模块上，并穿过底盘，到底盘正面。

备注：在接线时，请注意模块上的PIN 脚标识，后续需要和单板接口一一对应；



四、安装步骤

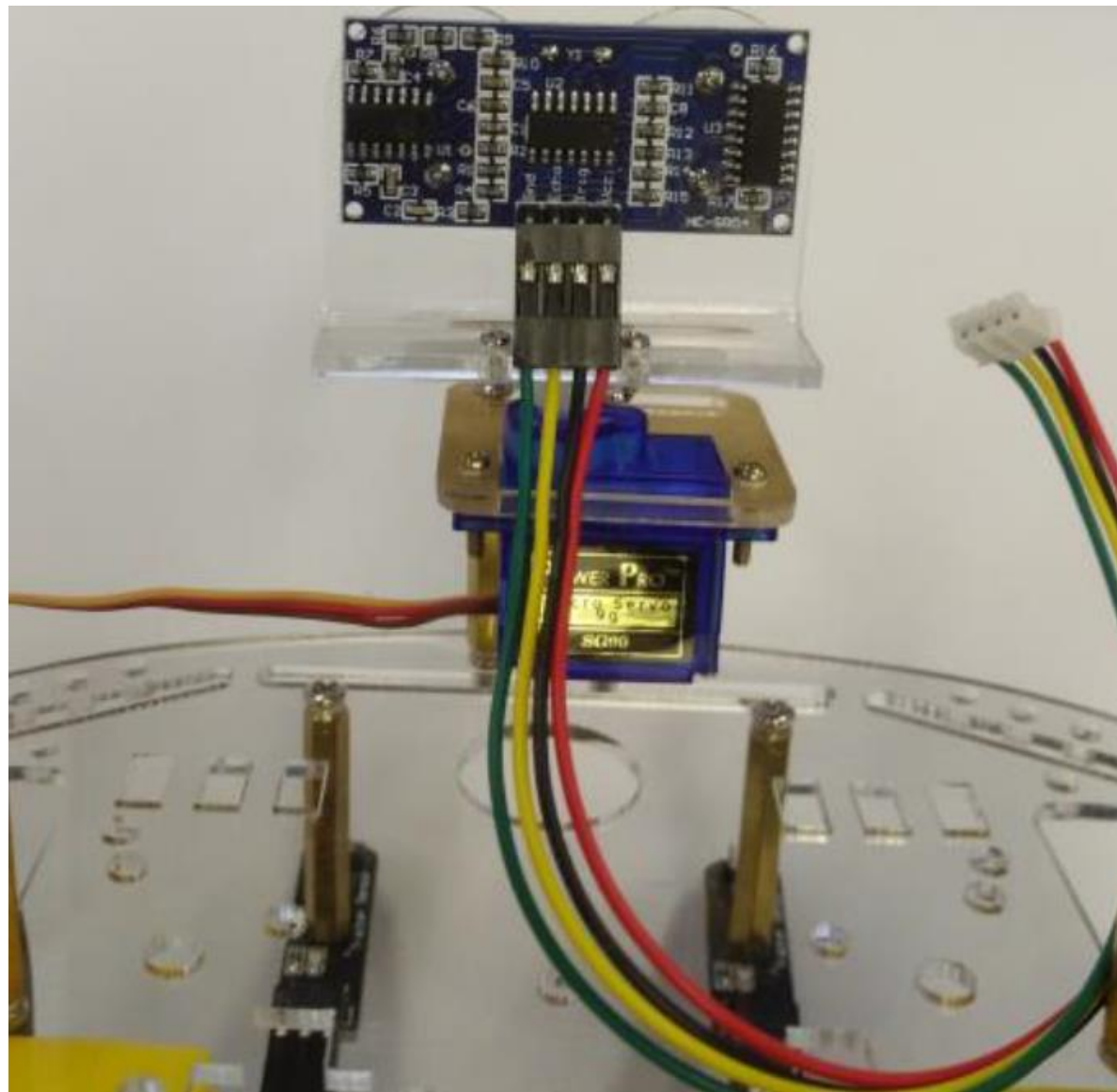
14、取出 超声波模块 和 超声波连接线，按照下图所示，将超声波模块安装到超声波支架上，并且在超声波模块上插入连接线：



四、安装步骤

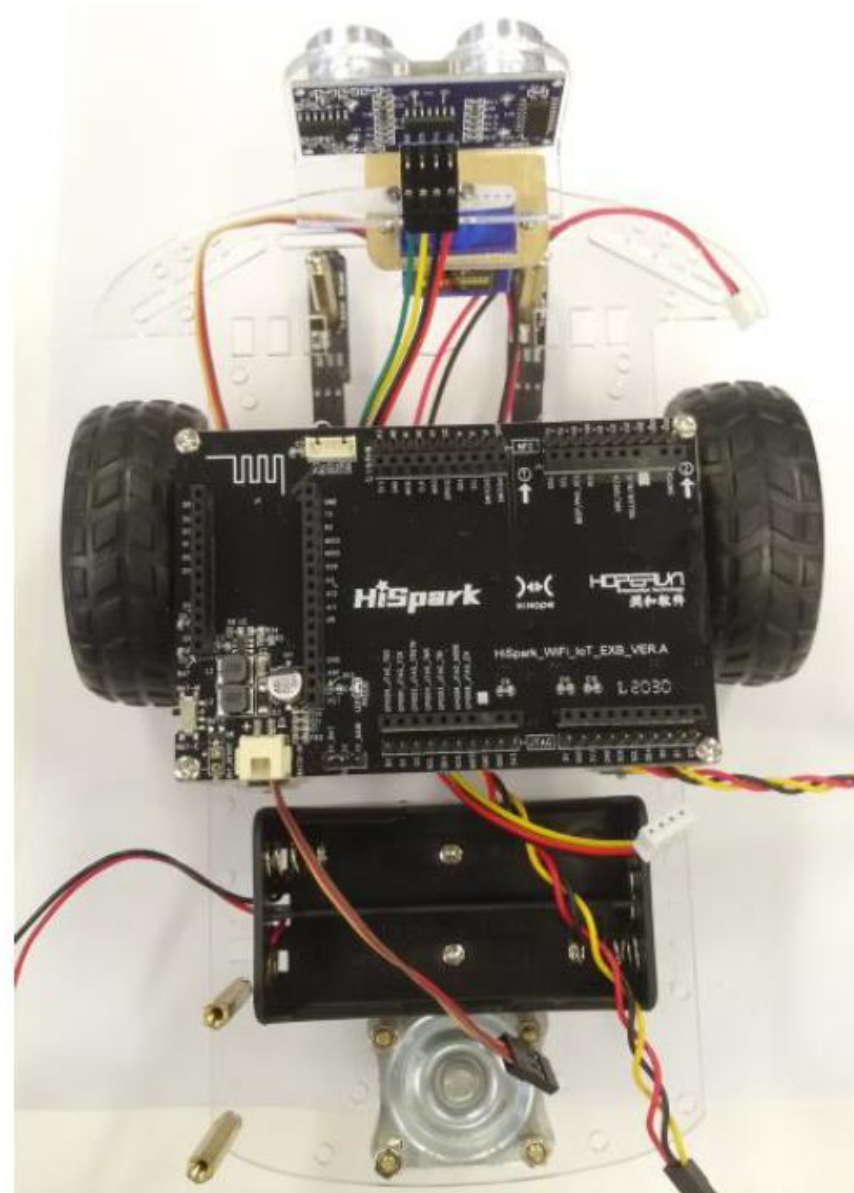
14、取出 超声波模块 和 超声波连接线，按照下图所示，将超声波模块安装到超声波支架上，并且在超声波模块上插入连接线。

备注：在接线时，请注意模块上的PIN 脚标识，后续需要和单板接口一一对应；



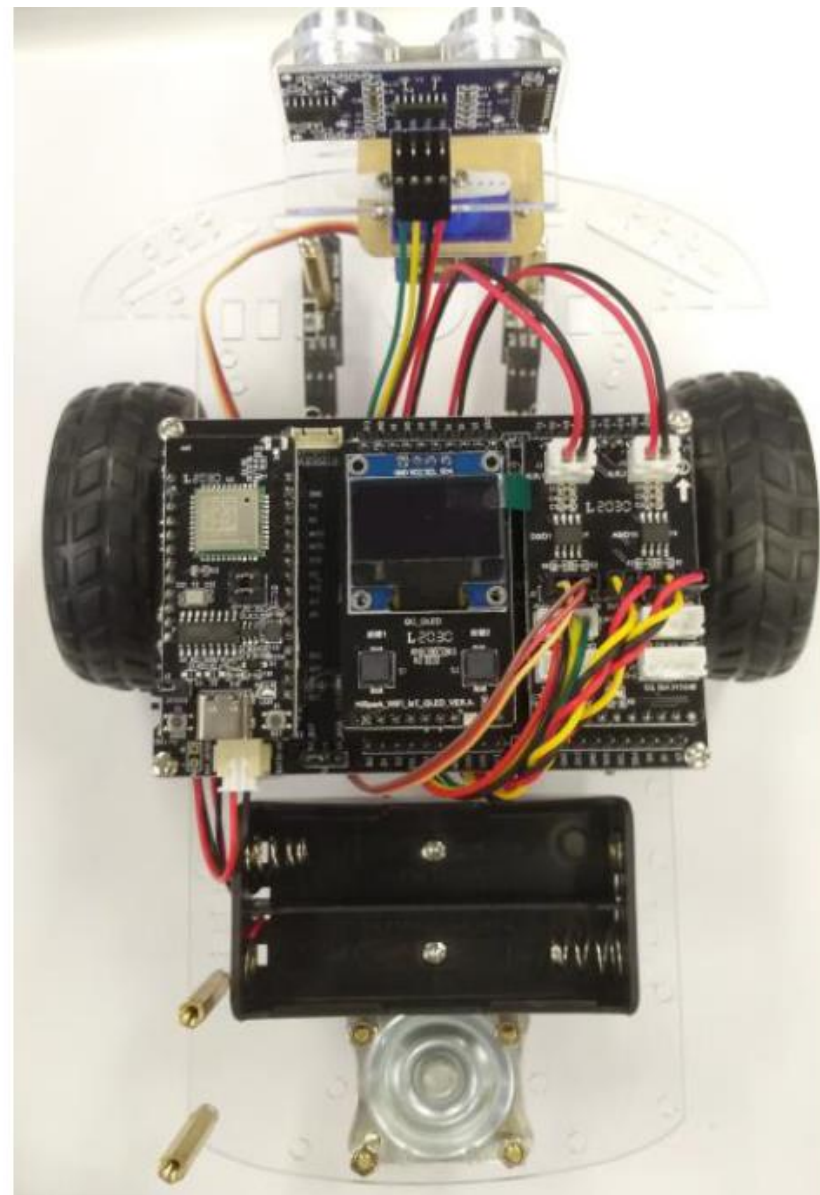
四、安装步骤

15、以上是所以配件的安装，安装好所有配件之后，下面梳理一下线路，用户可以根据自己安装的实际情况来梳理线路；然后取自己安装的实际情况来梳理线路；然后取出44颗颗MM3*63*6的螺丝，以及通用底板，的螺丝，以及通用底板，使用螺丝将底部固定到，最早之前安装的使用螺丝将底部固定到，最早之前安装的44颗螺柱之上，如下图：颗螺柱之上，如图

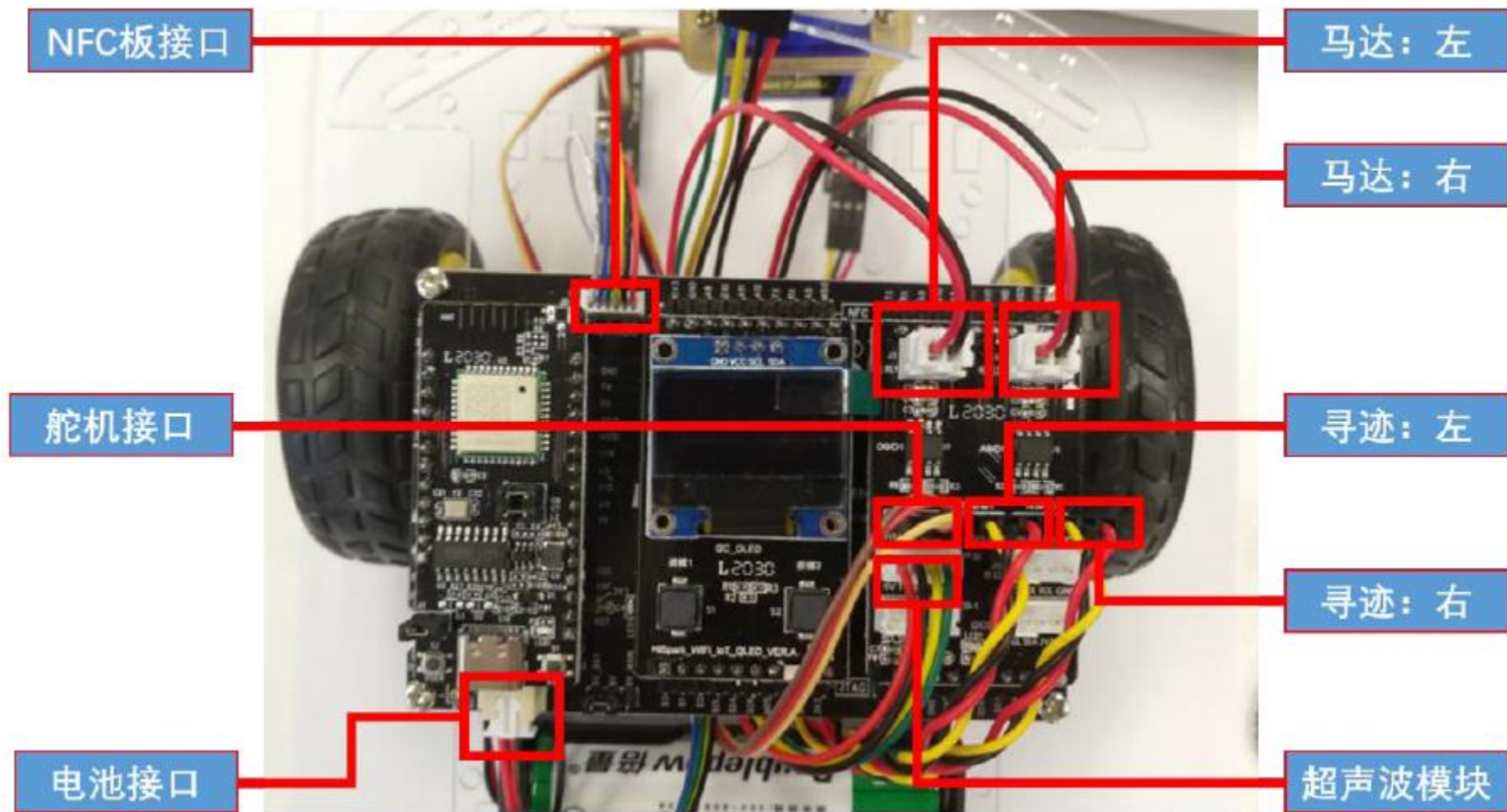


四、安装步骤

16、取出 WiFi 主板 显示板
机器人板；并将三个板子插入到通用地板上；并且按照
下图，把所有的连接线插入到对应的接口中：

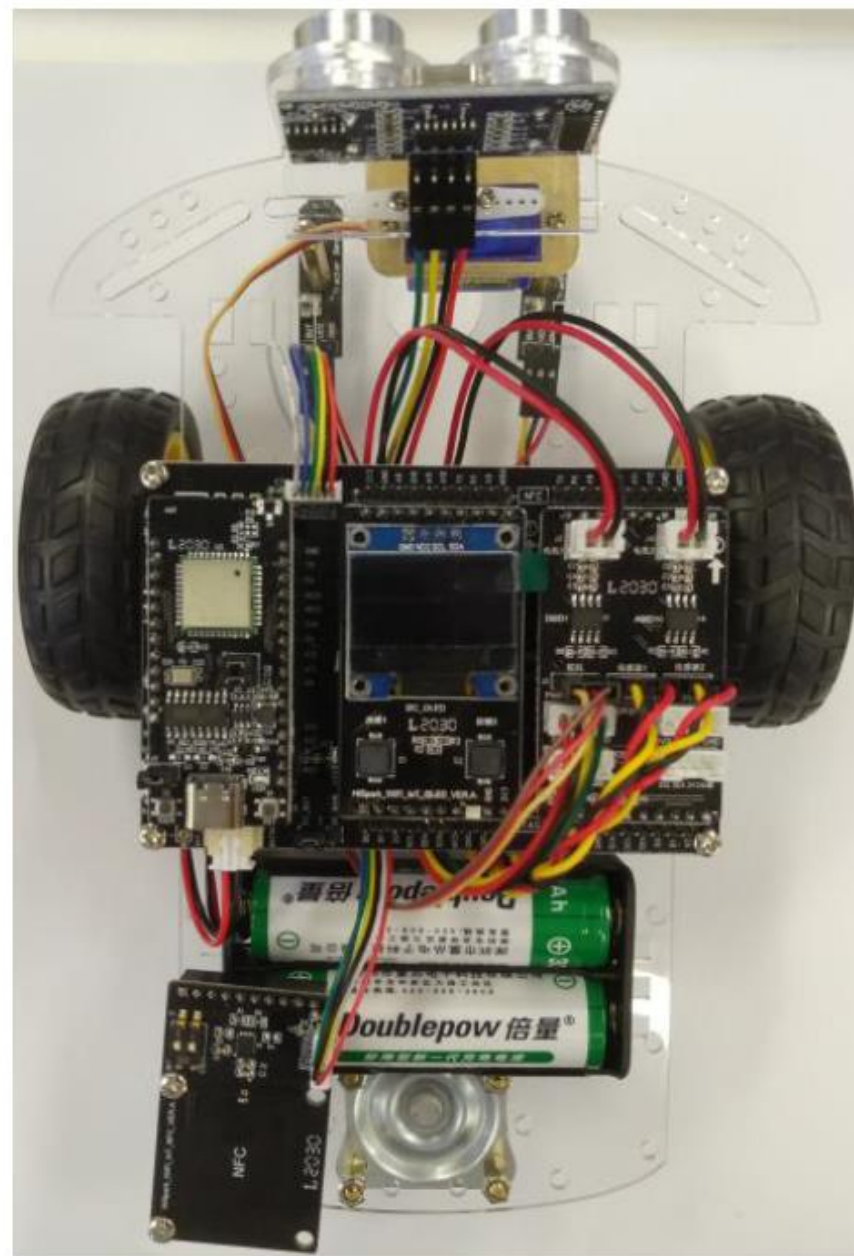


四、安装步骤



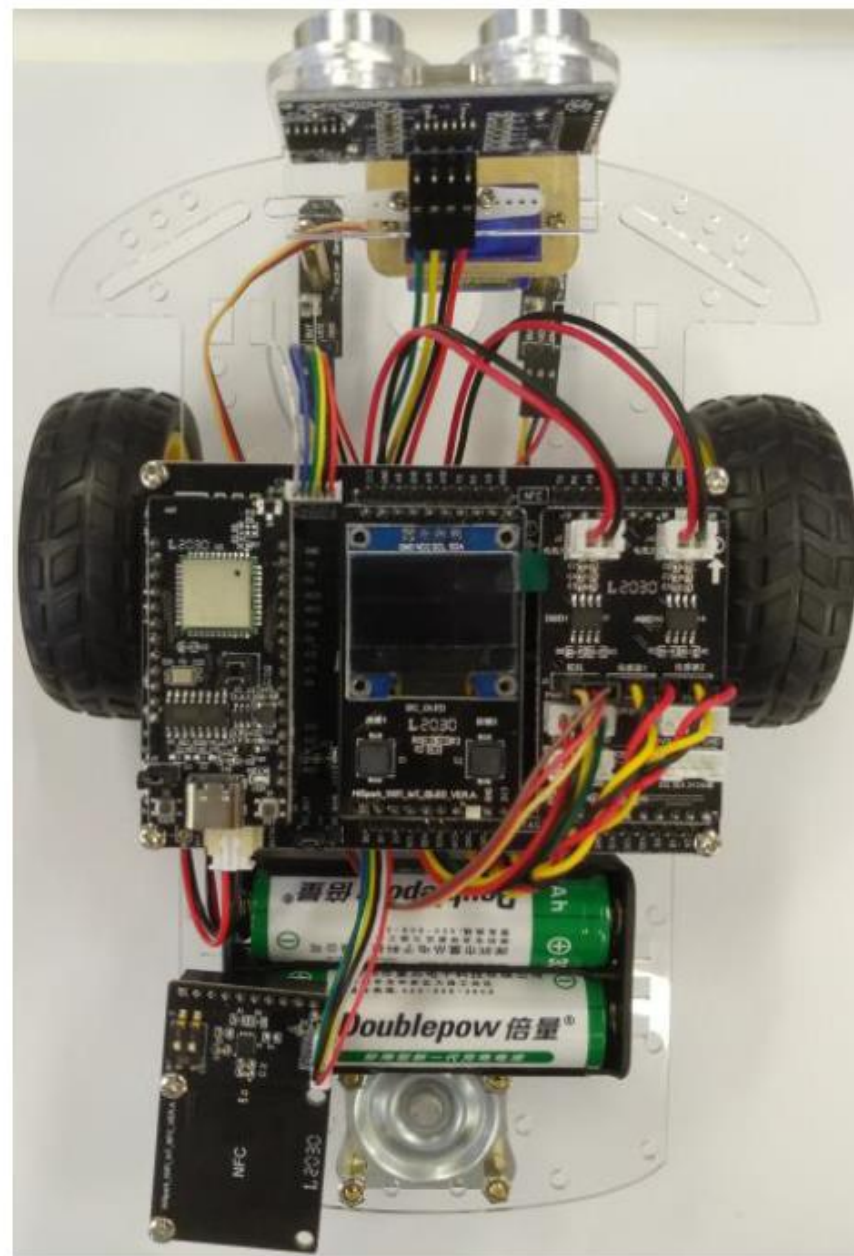
四、安装步骤

17、取出 NFC 板和 NFC 板连接线，以及 2 颗 M 3 6 的螺丝，按照下图方式，将 NFC 板固定到螺柱上，并使用连接线，将 NFC 板链接到通用底板上。（备注：在安装 NFC 板子之前，建议先把电池装上）



四、安装步骤

17、取出 NFC 板和 NFC 板连接线，以及 2 颗 M 3 6 的螺丝，按照下图方式，将 NFC 板固定到螺柱上，并使用连接线，将 NFC 板链接到通用底板上。（备注：在安装 NFC 板子之前，建议先把电池装上）



四、组装完成展示

