**项目时间：**2024.11~2024.12

**项目描述：**设计一款应用于robomaster赛事中的，底盘轮组采用麦克纳姆轮结构，平行四边形自适应连杆，双自由度云台的步兵机器人。功能包括全向移动，云台自稳定，“小陀螺”（底盘原地旋转，云台稳定），“小陀螺全向移动”（底盘原地旋转，云台稳定，同时实现全向移动）等功能。

**项目工作内容：**负责软硬件设计部分，独立设计电路原理图，PCBlayout设计，独立完成嵌入式软件控制设计，独立完成整车机械装配与软硬件，机械结构稳定行测试等工作。