

火星救援机器人（创意）设计及制作（二）

机器人控制和动力

1. 控制器

（1）本次机器人主控模块采用的是 CB26(CB26 small receiving master)，可以同时连接、驱动四个电机，并通过遥控器设置按键控制电机转动。机器人控制移动的两个大型电机通常连接在同一边的电机输出端，便于安装和检查，例如连接电机输出 1+电机输出 2 组合或电机输出 3+电机输出 4 组合。

（2）控制器内含电池，Micro 接头连接充电接口，USB 端连接电脑或常用的手机充电器可为控制器充电。长按电源开关控制器启动，再次长按电源开关控制器则关闭。

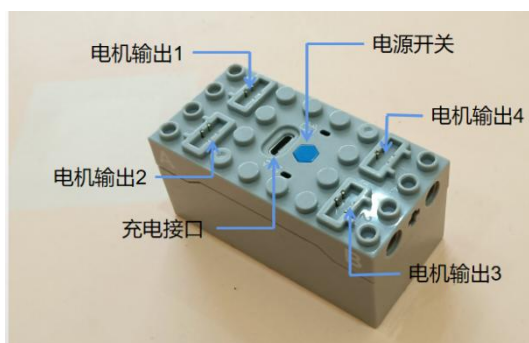


图 1 CB26 控制器

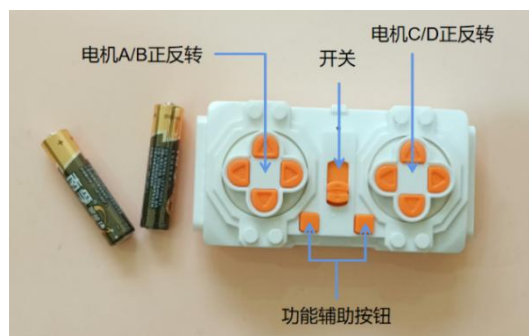


图 2 遥控器

2. 动力电机

电机为机器人提供动力，机器人驱动行驶需要的扭矩较大，通常选用大型电机，升降机构采用中型电机带动，夹具部分采用小型电机带动。



图 3 大型电机



图 4 中型电机



图 5 小型电机