



射击机器人

机器人的运动控制：

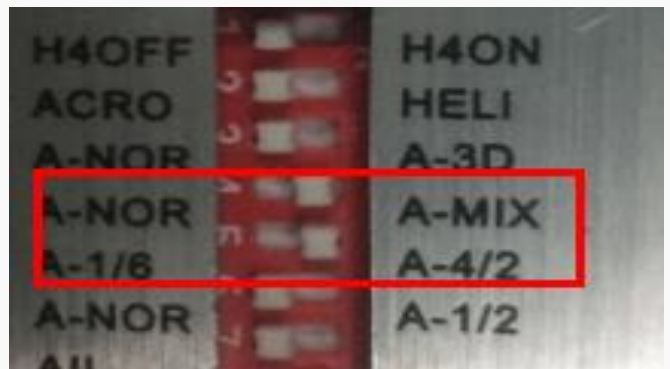
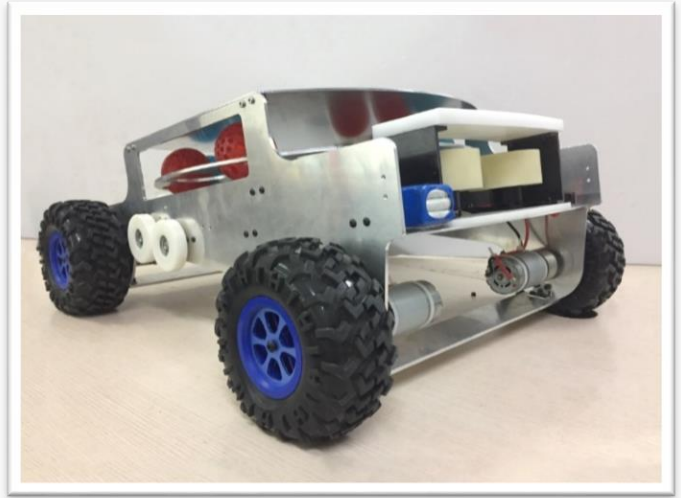
- ◆电机驱动器的两路信号端口分别与接收机2、4通道相连。
- ◆遥控器发射机设置2、4通道混控。把A-MIX和A-4/2选择开关向上拨，打开2通道和4通道混控。其余开关不用上拨。

机器人的供弹转盘控制：

- ◆转盘电机接入电机驱动器的任意一路。
- ◆该路电机驱动接收信号线与接收机的1通道相连。

机器人的炮弹发射机构控制：

- ◆把机器人的两个无刷电机驱动并联，保证两路电机驱动的控制信号为同一路信号。
- ◆通过电机驱动的输出线设置，保证两个摩擦轮电机左侧为逆时针旋转、右侧为顺时针旋转。
- ◆把驱动信号线与遥控接收机的第6通道相连。



功能介绍



一、投弹射击

采用高速抛射机构，将ROBOTAC比赛官方炮弹进行抛射，以激光瞄准为辅助，可进行精准射击。

二、翻越障碍

采用四轮驱动，具备翻越障碍功能，尤其是可以攀爬高地，并对堡垒展开攻击。

