



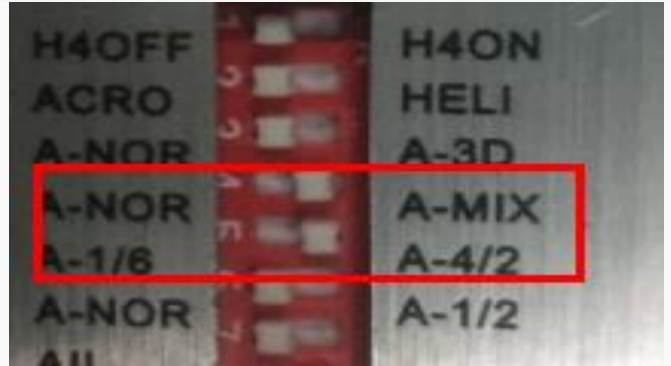
气铲攻击机器人

机器人的运动由遥控器的2通道和4通道混合控制：

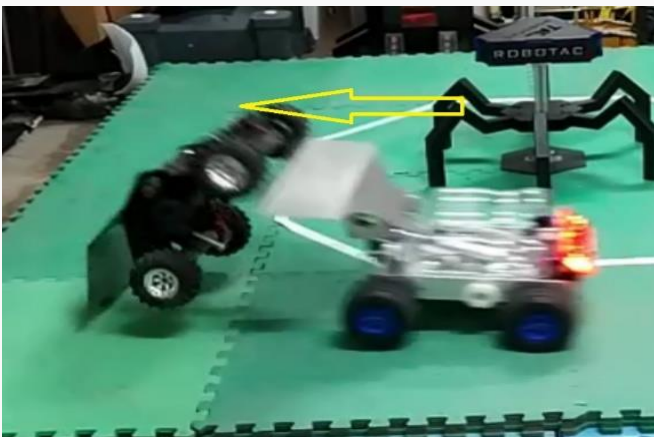
- ◆车底盘四个电机，左右两排电机分别并联在一起，即保证左(右)两个电机能始终保持同转速同方向。
- ◆电机驱动器的两路信号端口分别与接收机2、4通道相连。
- ◆遥控器发射机设置2、4通道混控。把A-MIX和A-4/2选择开关向上拨，打开2通道和4通道混控。其余开关不用上拨。

机器人的气铲由第5通道控制：

- ◆把气缸控制阀的信号线接到电调的输出端。
- ◆电调控制信号线接到接收机的第5通道上。



功能介绍



一、正面攻击

采用高强度钢铲面结构，可与敌方机器人进行正面撞击，击退敌方机器人。

二、铲翻攻击

采用电动铲机构，通过遥控控制电动铲，将敌方机器人铲翻，使其失去运动能力。

三、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。

