

遥控器与机器人连接使用指南

遥控器说明

我公司使用的遥控器型号为天地飞06X系列遥控器。遥控器具体型号为WFT06X-A，接收机具体型号为WFR06S。遥控器和接收机外形如图：



遥控器各部分名称及通道示意

WFT06X-A 发射机正面



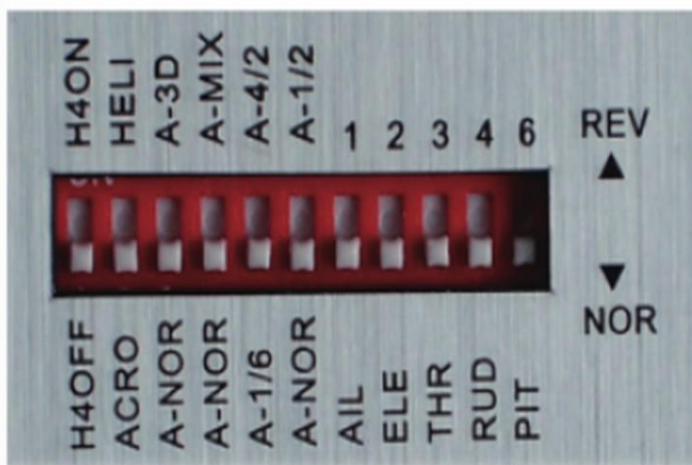
发射机采用制式说明

制式1



PS：注意各推杆方向对应的通道。

发射机功能拨码开关说明



- 1. AIL：副翼（第1通道）
- 2. ELE：升降（第2通道）
- 3. THR：油门（第3通道）
- 4. RUD：方向舵（第4通道）
- 6. PIT：襟翼/螺距（第6通道）

接收机通道说明

WFR06S 2.4GHz 6通道接收机

1. AIL：副翼(第1通道)-----
2. ELE：升降(第2通道)-----
3. THR：油门(第3通道)-----
4. RUD：方向舵(第4通道)-----
5. GYR：起落架陀螺仪(第5通道)---
6. PIT：襟翼/螺距(第6通道)-----



对码及失控说明

对码说明

◆接收机

按住“SET”键至橙色灯“STATUS”慢闪，守候发射机对码指令。

◆发射机

按住“SET”键开机，再按一次SET键进入对码功能（橙色灯“STATUS”长亮），接着长按SET键至橙色灯慢闪，进入对码状态。

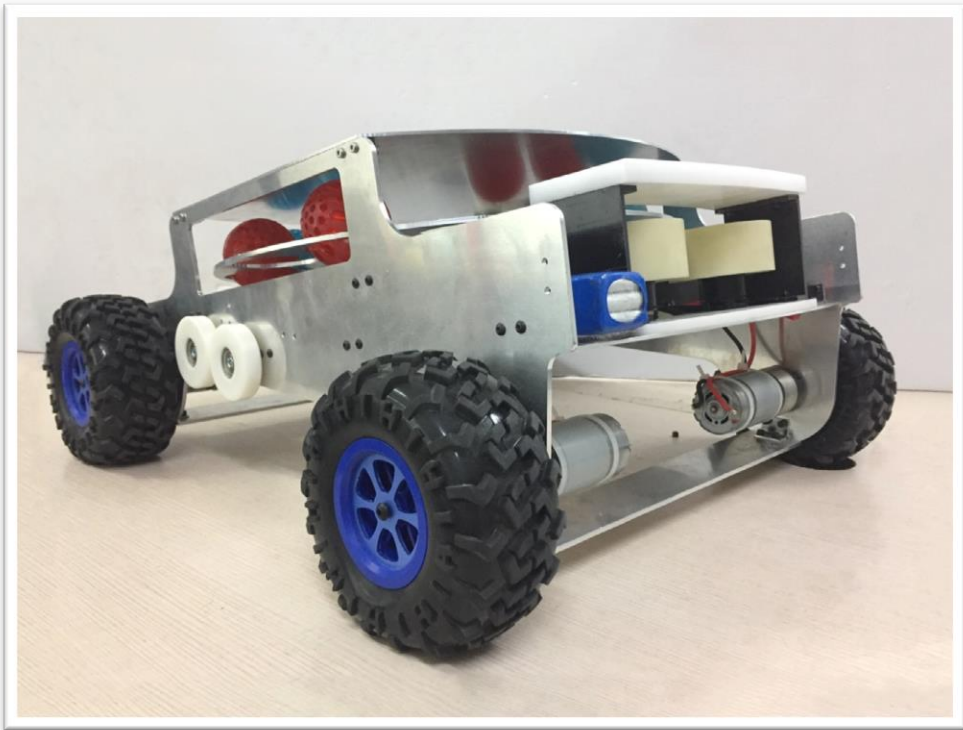
◆对码成功

发射机绿灯长亮，接收机指示灯熄灭。

失控设置

1. 接收机接通电源。
2. 发射机按住SET键开机，再长按SET键约2S，进入失控设置状态(绿灯闪)。
3. 接收机绿灯快闪，此时发射机输出的数据为接收机失控保护后输出的数据。
4. 失控保护状态：接收机红灯长亮。

射击机器人



一、机器人运动控制

机器人的运动由遥控器的2通道和4通道混合控制，设置要求如下：

- ◆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。混控设置如图所示：



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。

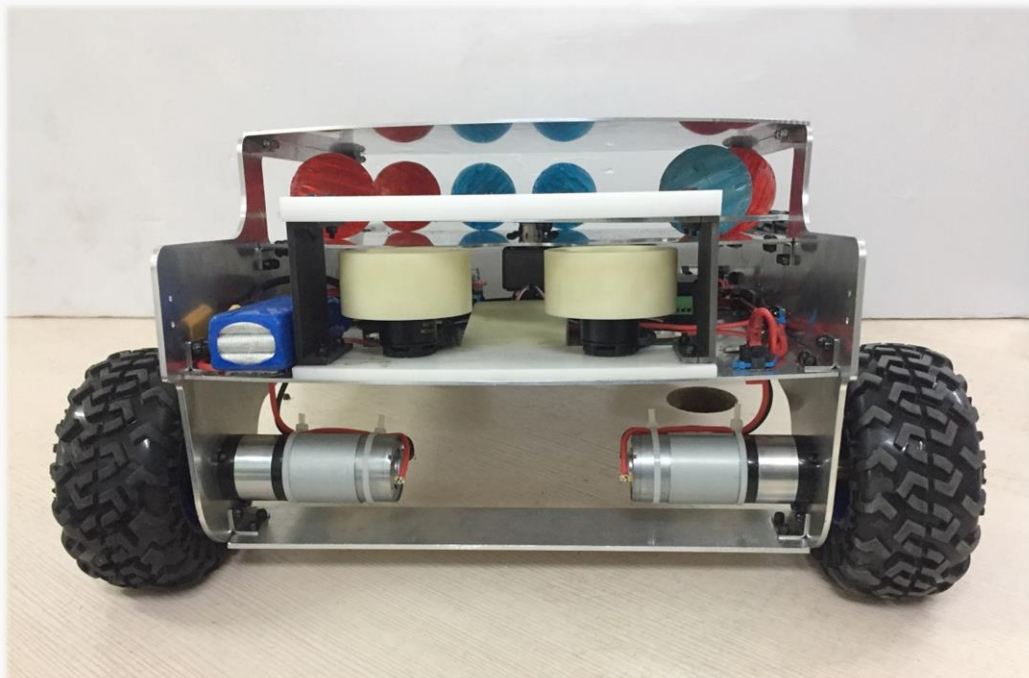
经过以上设置即可实现：利用左侧摇杆控制机器人的前进、后退、左转、右转，以及机器人的原地旋转。

二、机器人供弹转盘控制

机器人的供弹转盘由第1通道控制，设置要求如下：

- ◆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。

经过以上设置即可实现利用遥控器的1通道来控制供弹转盘的旋转。



三、机器人炮弹发射机构控制

机器人的炮弹发射机构由遥控器的第6通道控制，设置要求如下：

- ◆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。

经过以上设置即可实现利用遥控器第6通道控制炮弹的发射。

电铲攻击机器人



一、机器人运动控制

机器人的运动由遥控器的2通道和4通道混合控制，设置要求如下：

- ◆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。混控设置如图所示：



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。

经过以上设置即可实现：利用左侧摇杆控制机器人的前进、后退、左转、右转，以及机器人的原地旋转。

二、机器人电铲控制

机器人的电铲由第6通道控制，设置要求如下：

- ◆电铲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6通道相连。

经过以上设置即可实现利用遥控器的第6通道来控制电铲的抬起和放下。



气铲攻击机器人



一、机器人运动控制

机器人的运动由遥控器的2通道和4通道混合控制，设置要求如下：

- ◆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。混控设置如图所示：



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。

经过以上设置即可实现：利用左侧摇杆控制机器人的前进、后退、左转、右转，以及机器人的原地旋转。

二、机器人气铲控制

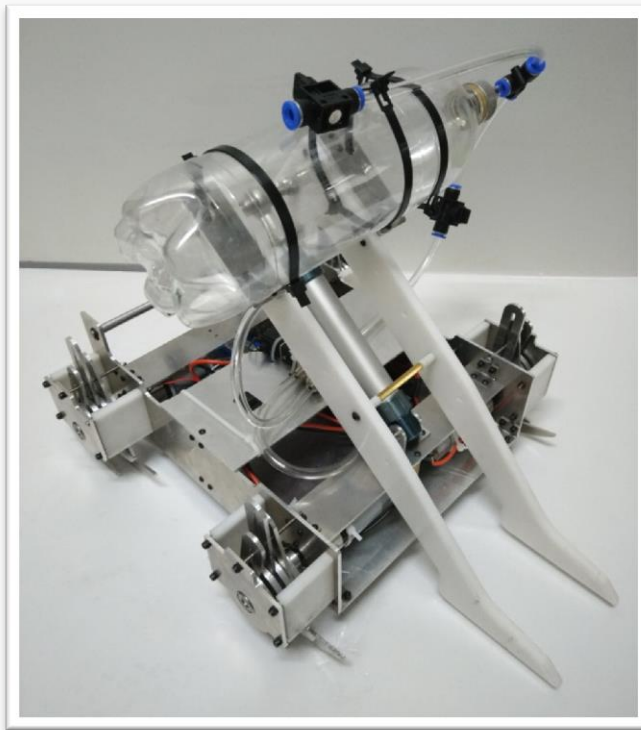
机器人的气铲由第5通道控制，设置要求如下：

- ◆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。

经过以上设置即可实现利用遥控器的第5通道来气铲的抬起和放下。



船足机器人



一、机器人运动控制

机器人的运动由遥控器的2通道和4通道混合控制，设置要求如下：

- ◆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。混控设置如图所示：



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。

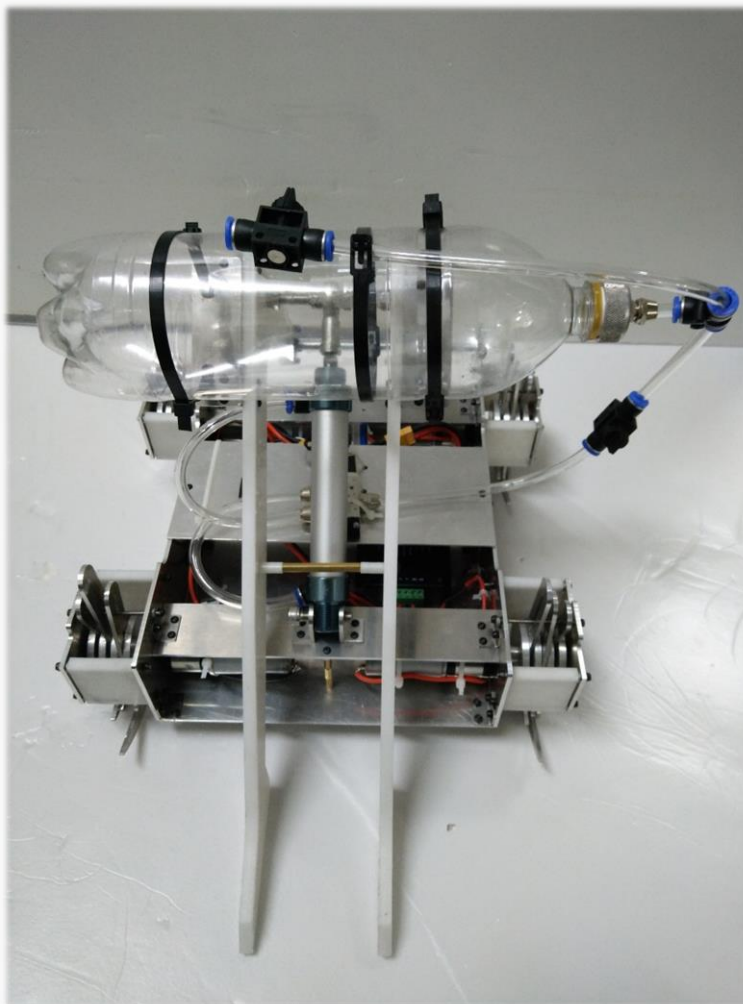
经过以上设置即可实现：利用左侧摇杆控制机器人的前进、后退、左转、右转，以及机器人的原地旋转。

二、机器人气手控制

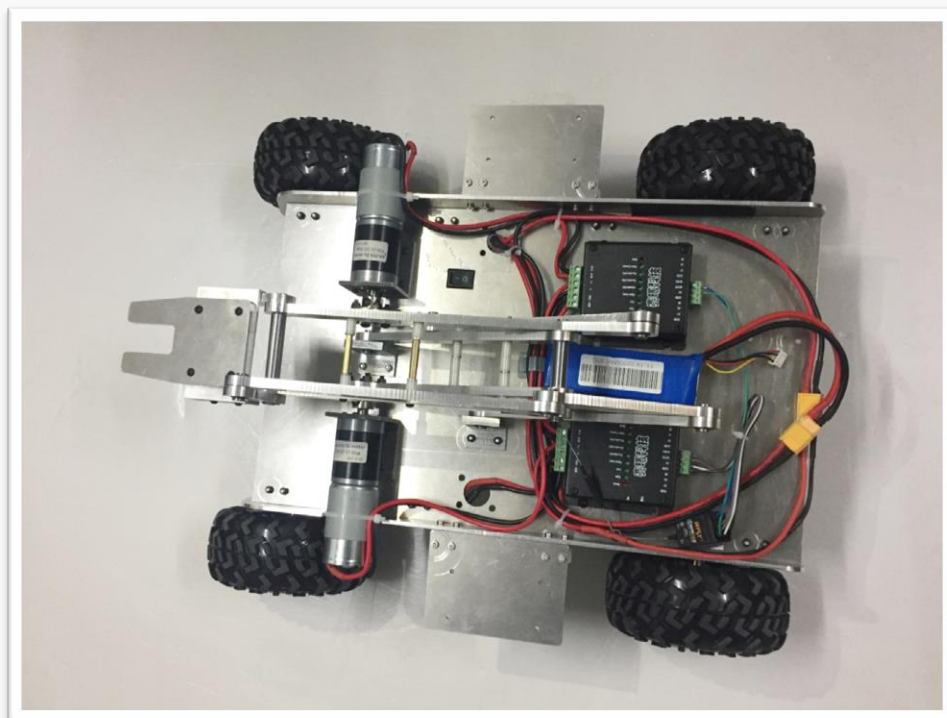
机器人的气手由第5通道控制，设置要求如下：

- ◆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。

经过以上设置即可实现利用遥控器的第5通道来气铲的抬起和放下。



独臂机器人



一、机器人运动控制

机器人的运动由遥控器的2通道和4通道混合控制，设置要求如下：

- ◆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。混控设置如图所示：



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。

经过以上设置即可实现：利用左侧摇杆控制机器人的前进、后退、左转、右转，以及机器人的原地旋转。

二、机器独臂控制

机器人的独臂由第1通道和第6通道控制，设置要求如下：

- ◆把机械手的两个动力电机分别接到电机驱动的两个输出端。
- ◆把电机驱动的两个信号线分别与飞控接收机的1通道和6通道连接。

经过以上设置即可实现利用遥控器的第1通道和第6通道来实现机器手的控制。此控制较为困难，注意双手的配合。

