

功能概述

将天地飞接收器三路信号（PPM）进行解析，并与驱动器相连实现麦克姆轮手动车的控制。

左摇杆控制小车的前后左右移动，运动轨迹与摇杆轨迹一致，可实现任意角度的平移；右摇杆的左右（副翼摇杆）控制小车的原地旋转；控制手感可通过手柄遥感微调；天地飞遥控器其他通道已通过内部电路引出，请参照飞控说明。



使用场景

直接把飞控接收器倒扣在飞控板上；上方四个排针连接四个电机，下方四个排针对应四路接收器通道。

注：接线时只接一个 VCC 和 GND 即可（不要多电源供电）

VCC（即电源正极）使用红色杜邦线，GND（电源负极）使用黑的杜邦线，信号线使用其他颜色（所有电路都要这样做）。

机器人整体电路注意共地。特别是采用多个电池分开供电时，注意把各个模块的 GND*（电池负极）相连。

电机运动方向请与实际装有麦克姆全向轮的方向对应，无论往哪个方向移动，对角的电机转速与方向一致（调节电机与驱动器连线的正反）。



遥控器配置方法

建议看懂天地飞遥控器使用方法，购买的天地飞遥控器有使用说明。对码方法请看使用说明或自行百度。

天地飞遥控器按键设置 (WFT06X-A)：拨码开关 1、4 通道电阻上拨，其余电阻皆下拨



常见问题

- 有一位 LED 闪亮（周期一秒）说明板子运转正常。
- 最终实现的控制，一定是对角电机转速与方向一致，这是最重要的，首先一定保证麦克姆轮安装方向。
- 方向不对调节驱动与电机连线。
- 如果控制时对角电机速度与方向一致，但是车子运动方向与手柄不一致，调节手柄上的 124 路拨码开关。例如：左摇杆前推而车子后退，改变 2 通道的拨码开关。左摇杆左推而车子向右移动则改变 4 通道的拨码开关。
- 车子无法静止可以微调摇杆。
- 右摇杆控制的原地旋转执行优先级较高。一般情况下，将副翼微调置于中间。