

目 录

1	结构零件	1
1.1	孔板	1
1.2	轴	1
1.3	杆	1
1.3.1	直杆	1
1.3.2	阶杆	1
1.3.3	“Y”型杆	1
1.3.4	“Z”型杆	1
1.3.5	“L”型杆	2
1.4	槽	2
1.5	曲柄	2
1.6	垫片	2
1.7	线卡	2
2	传动零件	2
3	动力零件	2
4	运动零件	3
4.1	车轮	3
4.2	万向轮	3
5	控制及电源类	3
5.1	MJ3000控制器盒	3
5.2	电池盒	3
5.2.1	电池的填装	4
5.2.2	电池是否用尽	4
5.3	下载线	4
5.4	连接线	4
6	传感器	4
6.1	接触传感器	4
6.2	光电传感器	5
6.3	霍尔传感器	5

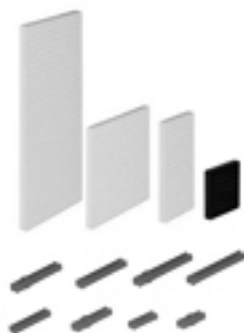
6.4	声控传感器	5
7	LED灯	5
8	基本零件的固定和连接	6
8.1	控制器的固定	6
8.2	车轮与电机的连接	6
8.3	电机的固定	6
8.4	杆与面板的连接	7
8.5	杆与杆的连接	7
8.6	垫片的使用	7
8.7	万向轮的固定	8
8.8	齿轮的组合和使用	8
8.9	传感器与LED灯的连接与固定	8
8.9.1	接触传感器的固定	8
8.9.2	霍尔传感器的固定	9
8.9.3	声控传感器的固定	9
8.9.4	光电传感器的固定	9
8.9.5	LED灯的固定	9

1 结构零件

机器人的结构相当于机器人的躯体.机器人能作出移动、升降、转弯、抓取物件等等各种动作，完全依靠这些结构件的相互搭配与组合。

1.1 孔板

板面上贯穿有圆孔，可以穿过轴和螺丝来定位其它零件，是搭建的初始平台，有多种规格。



1.2 轴

主要用于两个零件之间的连接和固定，根据长短和有无“肩”分成多种规格。

1.3 杆

1.3.1 直杆



1.3.2 阶杆



1.3.3 “Y”型杆



1.3.4 “Z”型杆



1.3.5 “L”型杆

主要用于两个零件之间的垂直连接和固定。



1.4 槽



1.5 曲柄



1.6 垫片

在轴的长度不合适的情况下可以使用垫片。



1.7 线卡



2 传动零件



齿轮：用以实现动力水平、垂直方向的传送，还可以通过不同齿轮间的组合实现变速。

3 动力零件

电机：用以产生动力来实现各种机械动作。



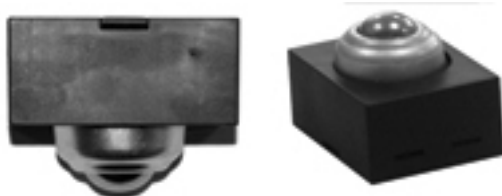
4 运动零件

用以实现机器人的移动和变向。

4.1 车轮



4.2 万向轮



5 控制及电源类

用以实现对机器人的控制和提供电源，包括带CPU的MJ3000控制器盒、电池盒、下载线、连接线等。



5.1 MJ3000控制器盒

5.2 电池盒

电池盒出厂时已与控制器盒装配在一起，位于控制器盒背面，扒开底盖即可进行电池的填装。



5.2.1 电池的填装

电池有极性，填装电池时请对准正负极，否则将导致无法正常使用；长期不用时应将电池取出，以免电解液溢出腐蚀电池盒。

5.2.2 电池是否用尽

当你感觉电机转动明显减慢或者控制器频繁发出“嘟嘟…”的声音时，表示电池将要用尽，请及时更换电池或充电。



5.3 下载线



5.4 连接线

6 传感器

用以感应环境条件的变化，并转化为电信号输入到控制器盒的中央处理器中。



6.1 接触传感器

6.2 光电传感器



6.3 霍尔传感器



6.4 声控传感器

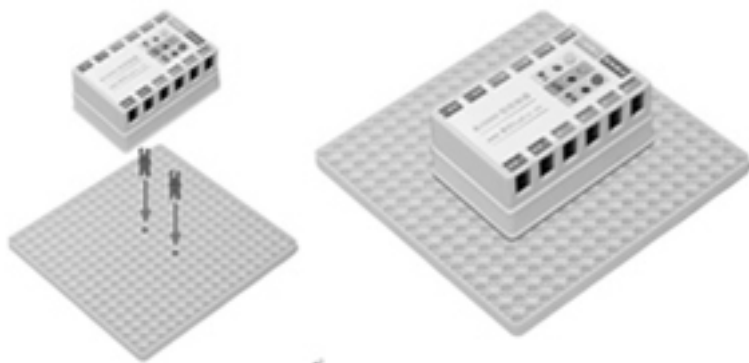


7 LED灯



8 基本零件的固定和连接

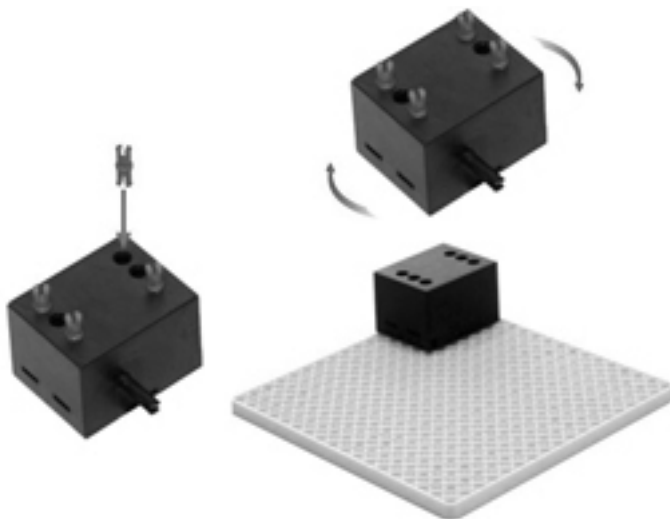
8.1 控制器的固定



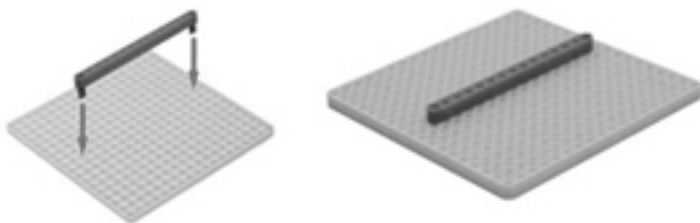
8.2 车轮与电机的连接



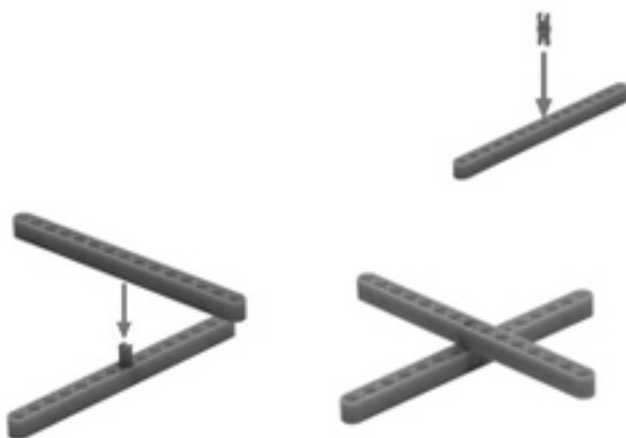
8.3 电机的固定



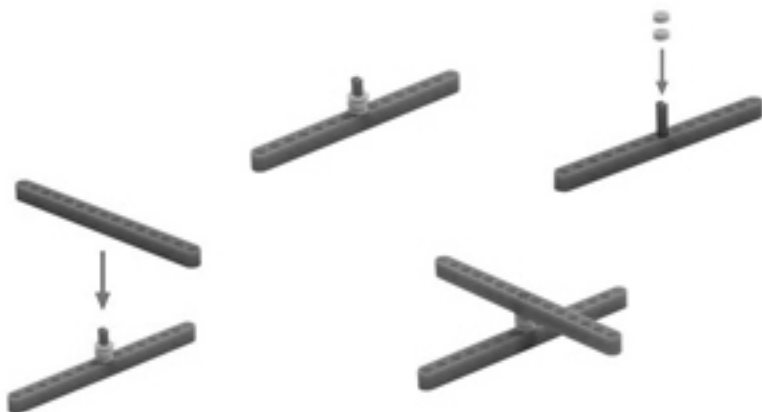
8.4 杆与面板的连接



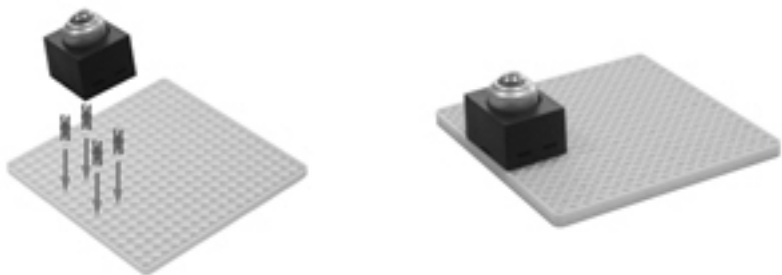
8.5 杆与杆的连接



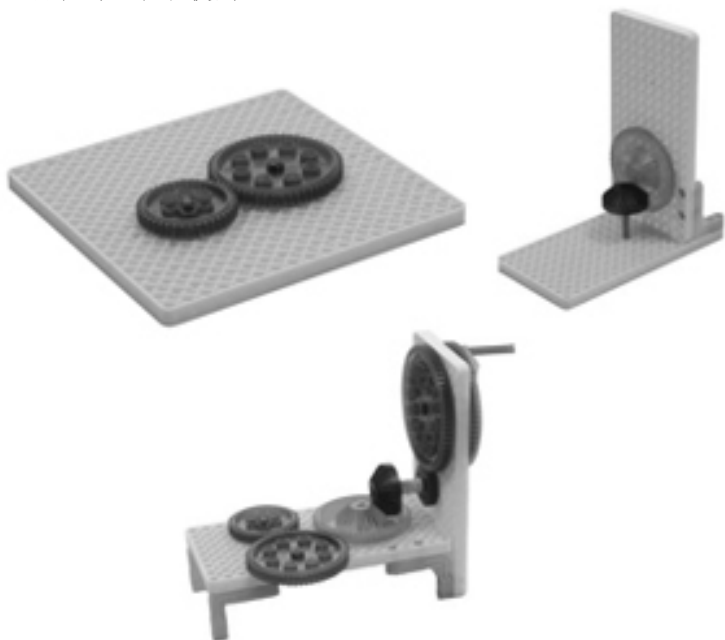
8.6 垫片的使用



8.7 万向轮的固定

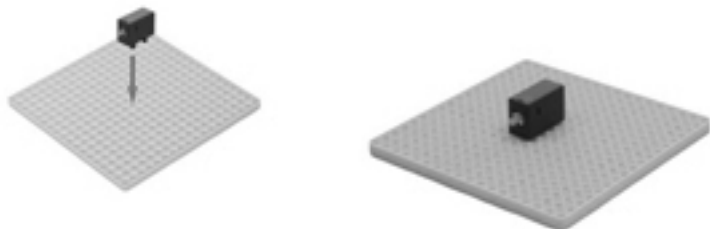


8.8 齿轮的组合和使用

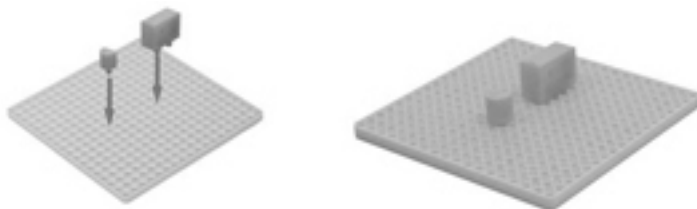


8.9 传感器与LED灯的连接与固定

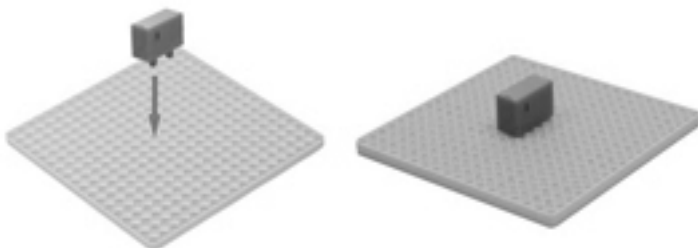
8.9.1 接触传感器的固定



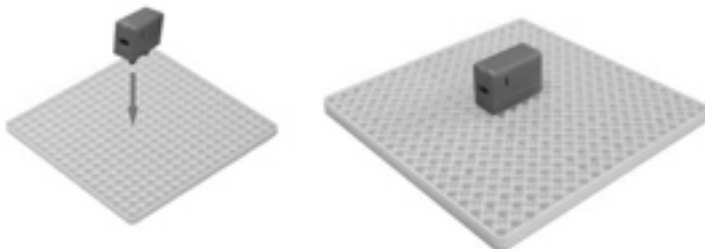
8.9.2 霍尔传感器的固定



8.9.3 声控传感器的固定



8.9.4 光电传感器的固定



8.9.5 LED灯的固定

