

# 猜拳机器人（创意）设计及制作（二）

## 搭建与线路连接

### 1、搭建支架

把 8 孔扁梁固定到 10 孔槽梁上，将 2 块 10 孔槽通过 8 孔扁梁连接起来如图所示。



图 1 搭建支架

### 2、安装舵机和电机

将法兰联轴器与 11 单连杆连接，11 单连杆上贴有“布”“石头”“剪刀”，法兰联轴器与舵机连接，将其三部分都接在主体支架上如图所示。

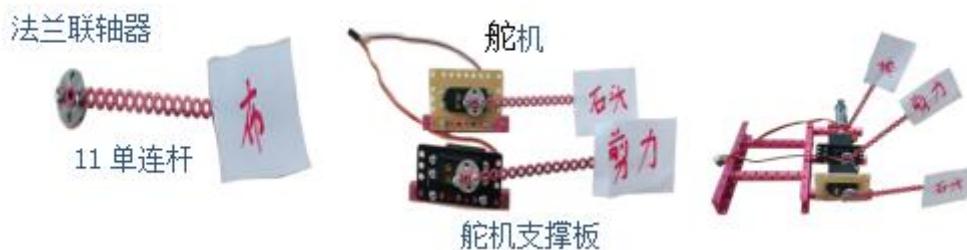


图 2 安装舵机和电机

### 3、搭建电池盒与主控板

(1) 组装主控板，主控板四角上的孔与主控板支撑板上合适的

孔对齐，用螺钉固定如图所示。



图 3 主控板

(2) 将电池盒安装到主控板上，隔离柱是中空的并且有螺纹，可以直接拧螺钉。隔离柱安装在其中一块支撑板的四个角上，另一块支撑板对应安装上去如图所示。



图 4 电池盒

(3) 把组装好的主控板盒电池盒固定到车架上如图所示。

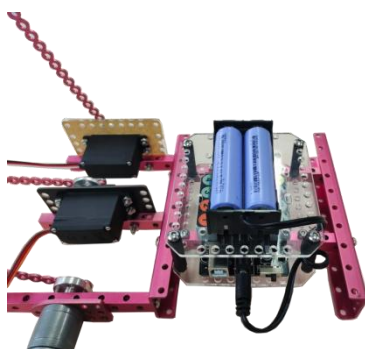


图 5 组装主控板盒电池盒

#### 4、安装传感器

将超声波模块、红外传感模块及红外传感器接收头组装到整体车

体构架上如图所示。

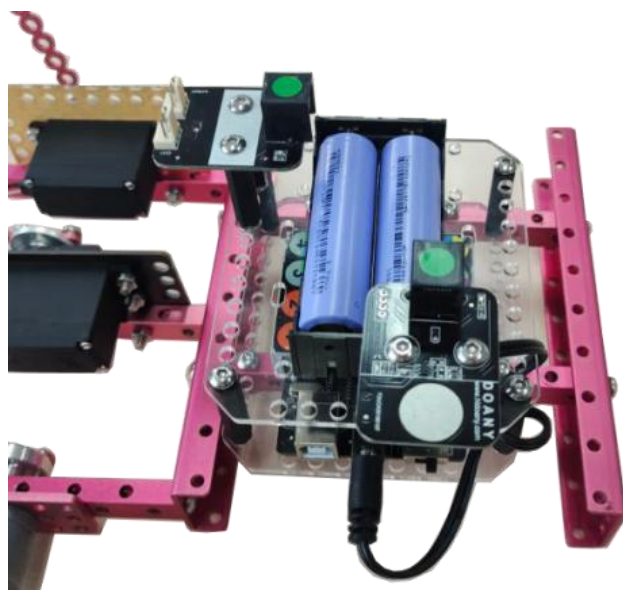


图 6 安装传感器

5、接线组装完成。

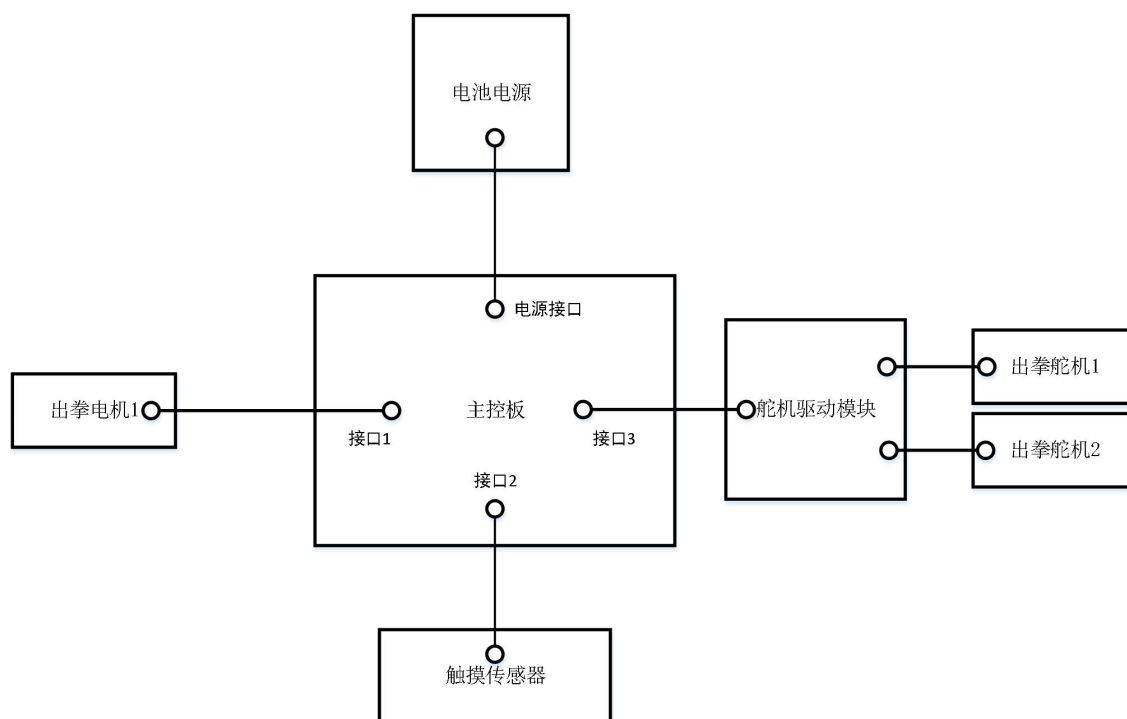


图 7 线路连接

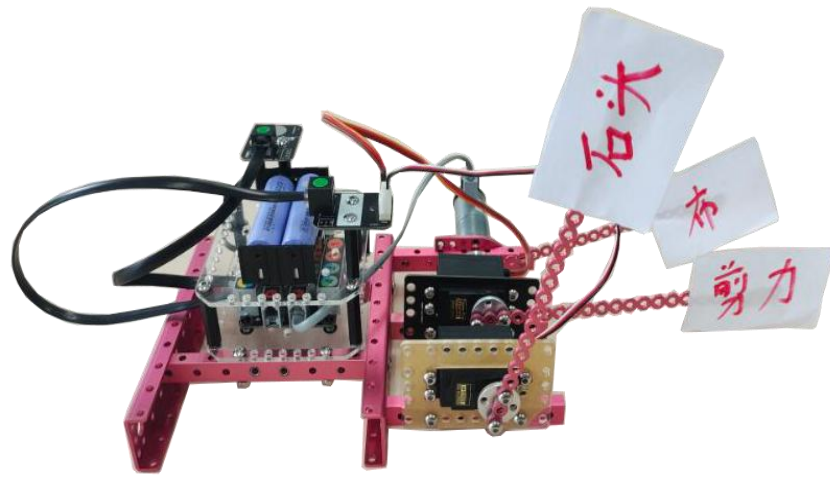


图 8 猜拳机器人