

## 准备材料



## 搭建

### 1.舵机

舵机是一种可以控制转动角度的电机，它转动角度一般是 0-180 度之间，先按下图所示接好舵机，写个程序来测试一下。



打开 mBlock，选择主控板，连接串口，安装固件，用下图所示的程序来测试舵机，分别按 a、s 和 d 键来让舵机转动到 0、90 和 180 度来观察舵机的转动情况，最后按 s 键让舵机转到 90 度的位置。



## 2.安装舵机

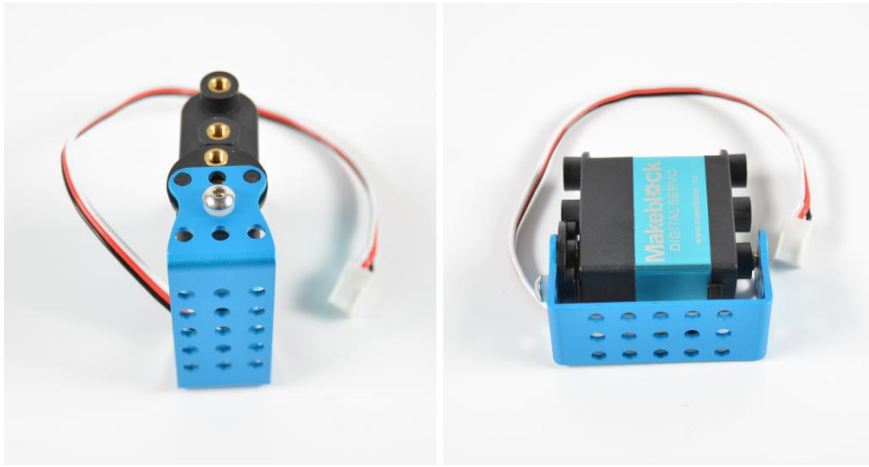
准备下图所示的材料，其中螺丝为 M4\*8。



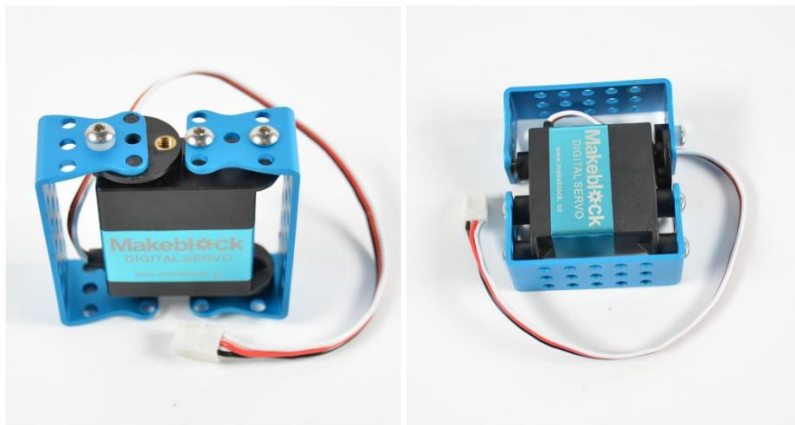
把舵盘安装到舵机上，注意四个孔在一条直线上，前面已经编程让舵机转到了 90 度的位置，现在舵机可以顺时针或者逆时针转动 90 度。使用舵机时，可以先调好角度再来安装，避免安装好后角度不合适需拆开来调整的问题。



用螺丝 M4\*8 和垫片把舵机安装到舵机支架上。



把另一个电机支架安装上。



准备下列材料。



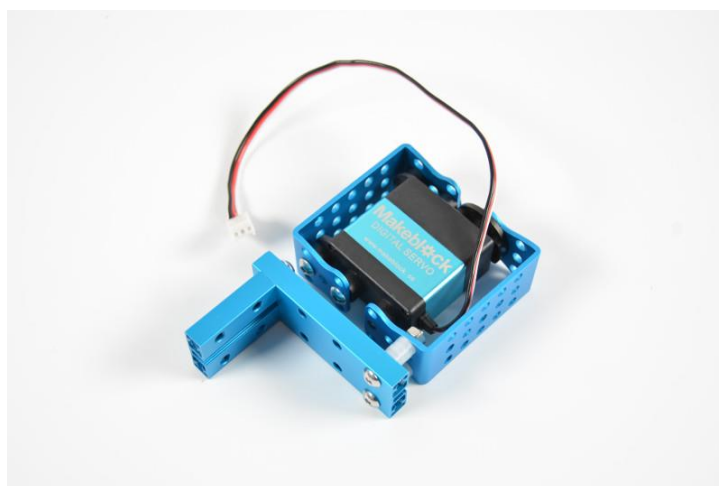
把两个双孔梁用螺丝 M4\*14 固定。



把两个螺丝 M4\*22 穿过双孔梁和垫片（每边 4 个）。



然后固定到舵机支架上。

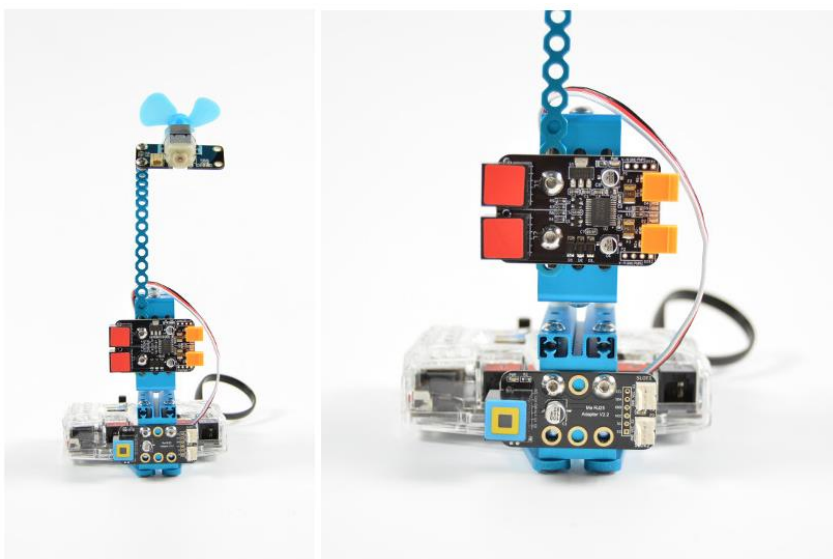


把舵机安装到底盘上。



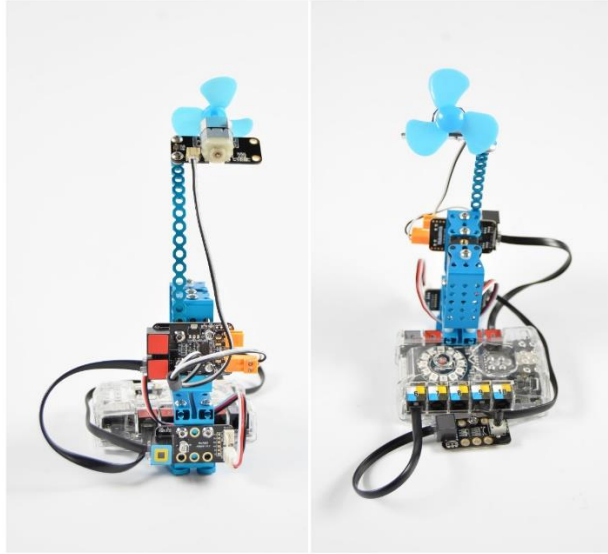
### 3.安装风扇头

把风扇头安装到舵机支架上，并安装双电机驱动和 RJ25 适配器模块。



### 4.接线

双电机驱动模块一端连接接口 1，另一端连电机线，RJ25 适配器模块连接接口 9，电位器模块连接接口 6。



插上锂电池，最终作品如下图所示：

