

mBot 动感小猫扩展包

mBot 扩展包零件对照图 (1:1)



M2 螺母



M4 螺母



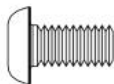
M2.2×6.5mm 自攻螺丝



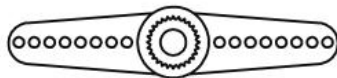
M2.2×8mm 自攻螺丝



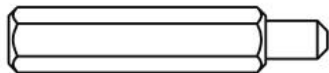
M2×10mm 螺丝



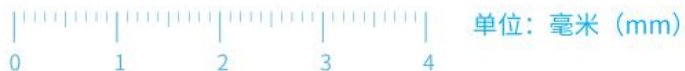
M4×8mm 螺丝



舵臂



M4×25mm 铜柱



单位：毫米 (mm)

把不认识的零件在对照图上对比一下吧!

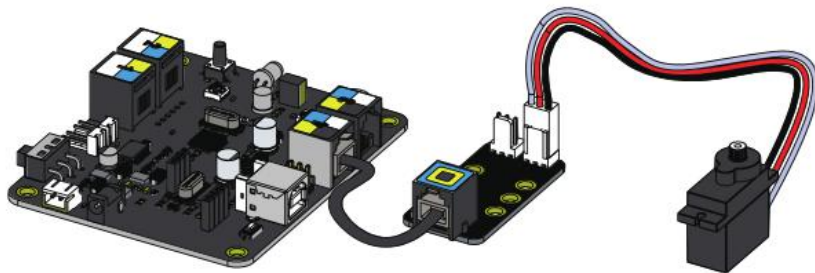
知识点说明

1. 舵机调试

为了让舵机可以准确地转到你想要的角度，需要预先对舵机进行调试。可以通过 mBlock、mBlockly、MakeBlock 进行调试，完成调试需要三个步骤，具体操作方法如下：

1.1 搭建线路

进行舵机调试前，需要准备 mCore 控制板、RJ25 转换模块、以及需要调试的舵机，按照下图搭建线路。将 RJ25 转换模块连接到 mCore 接口 4，将舵机连接到 RJ25 转换模块的插头 2（插槽 2）。



1.2 软件调试

① mBlockly 调试舵机

首先，通过 mBlockly 连接到你的 mCore，然后参照下图搭建调试程序。搭建完成后点击“Go”按钮，舵机会自动旋转到 90°位置。

当Go被点击

设置舵机 端口4 插槽 插槽2 角度 90

② mBlock 调试舵机

首先，通过 mBlock 连接到你的 mCore，然后参照下图搭建调试程序。搭建完成后点击“开始”（绿旗）按钮，舵机会自动旋转到 90°位置。



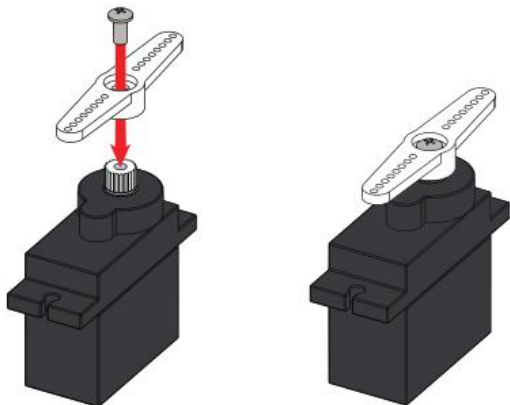
③ MakeBlock 调试舵机

首先，通过 MakeBlock 连接到你的 mCore，然后参照下图搭建调试程序。搭建完成后点击按钮，舵机会自动旋转到 90°位置。



1.3 安装舵臂

参照下图，将舵臂安装到舵机上（需要注意舵臂与舵机之间的角度），调试完成。



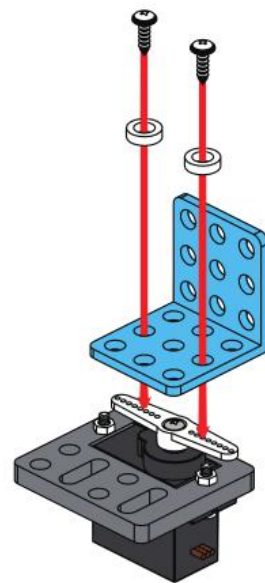
2. 安装零件到舵机

将自攻螺丝穿过需要安装的零件，并旋转挤入舵臂对应的孔中，这样零件就能够固定在舵臂上。



温馨提示

将零件安装到舵臂时，如果安装比较困难，可以预先将自攻螺丝旋入对应的孔中再旋出，这样可以扩大安装孔的大小，更轻松的安装零件。



3. 控制与编程

当你搭建完成后，可以使用 mBlock 或者 MakeBlock App 来对你的动感小猫进行编程。

mBot 支持 mBlock 编程，我们已为你提供了动感小猫扩展包的案例程序，下载动感小猫的案例程序请访问：

<http://learn.makeblock.com/mbot-add-on-packs/>

MakeBlock App 已为动感小猫扩展包提供了官方控制台，通过这些预设的控制台，你可以快速地控制你的动感小猫，下载 MakeBlock App 请访问：

<http://learn.makeblock.com/cn/makeblock-app/>