

XUANZHI IE1 Max

竞技机器人实验套装

拼装手册

2024.07

免责声明

感谢您购买XUANZHI IE1 Max 竞技机器人实验套装。在使用之前，请仔细阅读本声明，一旦使用，即被视为对本声明全部内容的认可和接受。请严格遵守手册、产品说明和相关的法律法规、政策、准则安装和使用该产品。因用户不当使用、安装、改装造成的任何损失，玄智(深圳)科技有限公司将不承担法律责任。

关于免责声明的最终解释权，归玄智(深圳)科技有限公司所有。

更多产品信息及使用问题请查阅玄智科技WIKI百科。



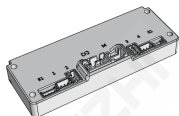
<https://wiki.xmindtech.com>

安装前请仔细阅读以下提示

- 1.安装时请根据图示选择正确型号的螺丝，错用螺丝可能导致产品损坏。
- 2.所有安装步骤均需均匀用力、缓慢压入，切勿暴力安装。
- 3.拼装过程中请按图示正确连接各模块，按图示建议的方式进行布线，避免挤压电子元器件或线。
- 4.为了您的人身安全，开机时请先开启遥控器再开启主控器；关机时请先关闭主控器再关闭遥控器。

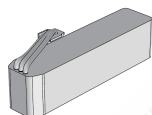
物料清单

×1



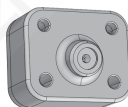
主控器

×1



电池

×1



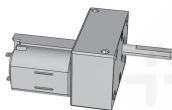
地面识别模块传感器
(含线)

×1



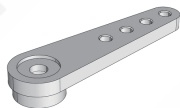
超声波传感器
(含线)

×4



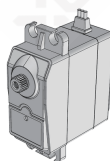
运动模块

×1



铝合金排梁(短款)

×1



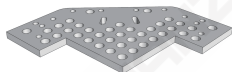
舵机

×1



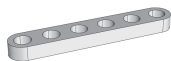
遥控器

×4



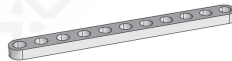
底盘

×2



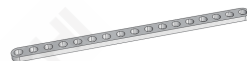
6孔单排片梁

×2



11孔单排片梁

×2



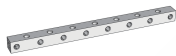
17孔单排片梁

×3



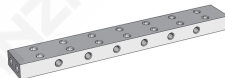
5孔单排方梁

×1



7孔单排方梁

×3



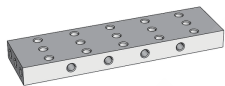
双排方梁

×6



单孔三排方梁

×7



5孔三排方梁

×4



全向轮

×4



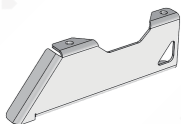
联轴器

×1



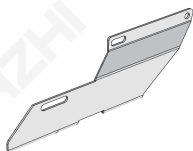
车铲

×1



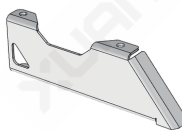
钣金外壳-左前

×1



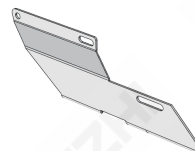
钣金外壳-左后

×1



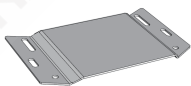
钣金外壳-右前

×1



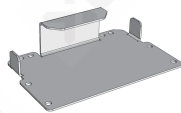
钣金外壳-右后

×1



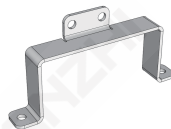
钣金外壳-顶部

×1



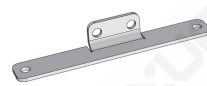
主控器-电池固定板

×1



舵机抱箍1

×1



舵机抱箍2

×1



十字套筒

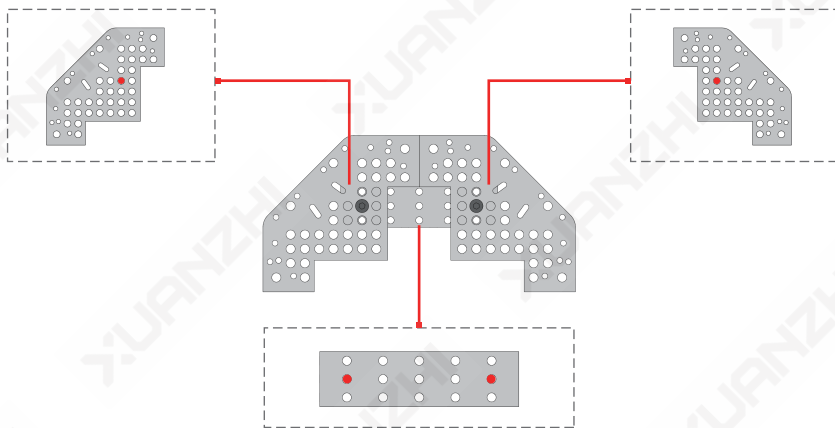
×1



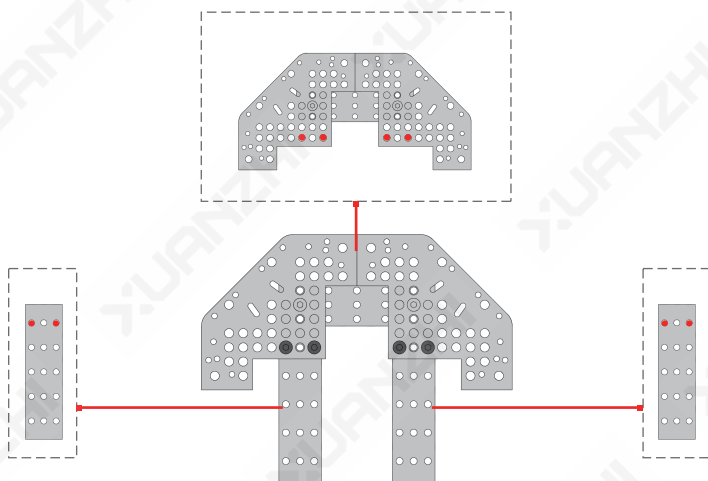
螺丝刀套装

任务车拼装步骤

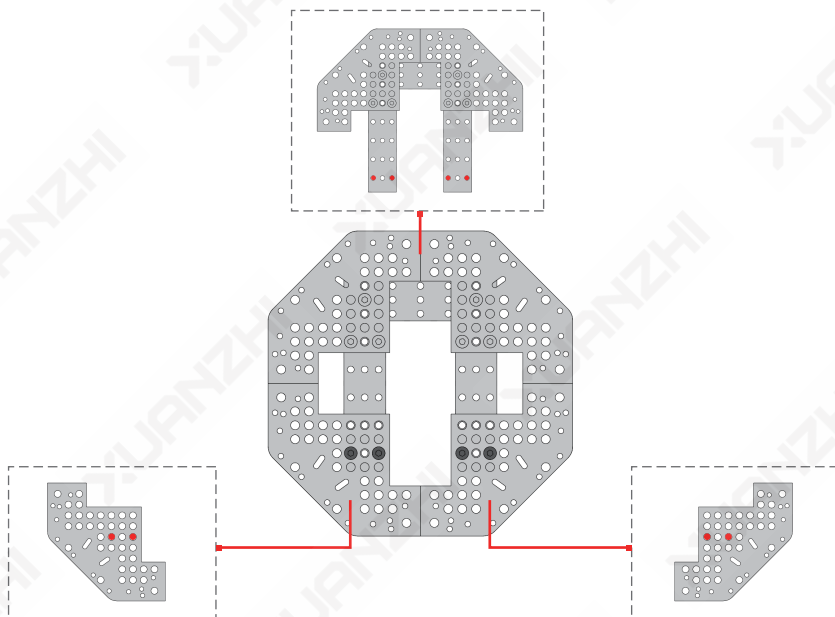
1. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与底盘



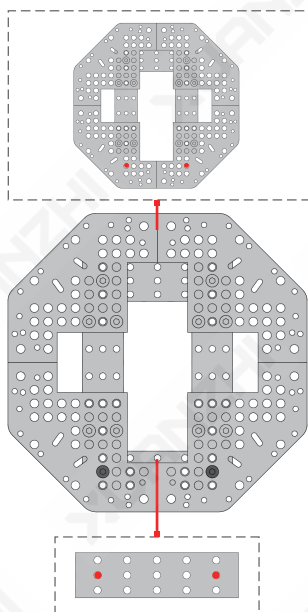
2. 使用M2.5台阶螺丝×4连接5孔三排方梁与底盘



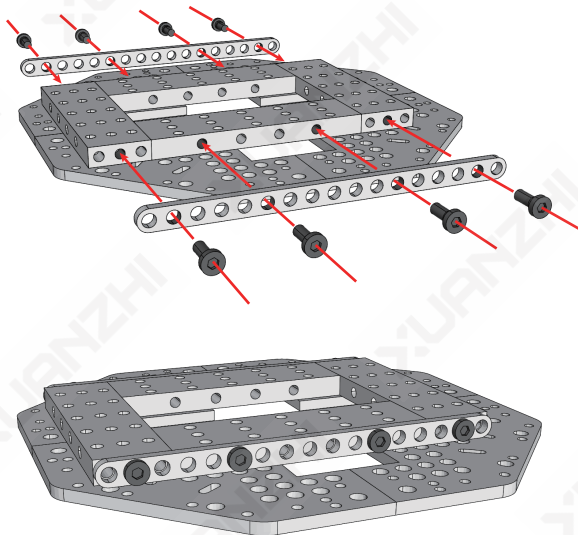
3. 使用M2.5台阶螺丝×4连接5孔三排方梁与底盘



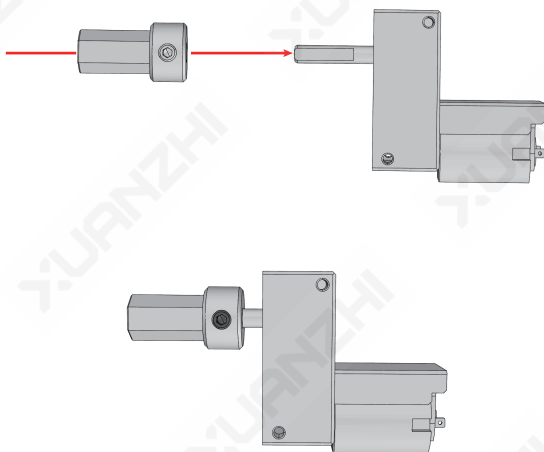
4. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与底盘



5. 使用M2.5台阶螺丝×8连接17孔单排片梁与车身

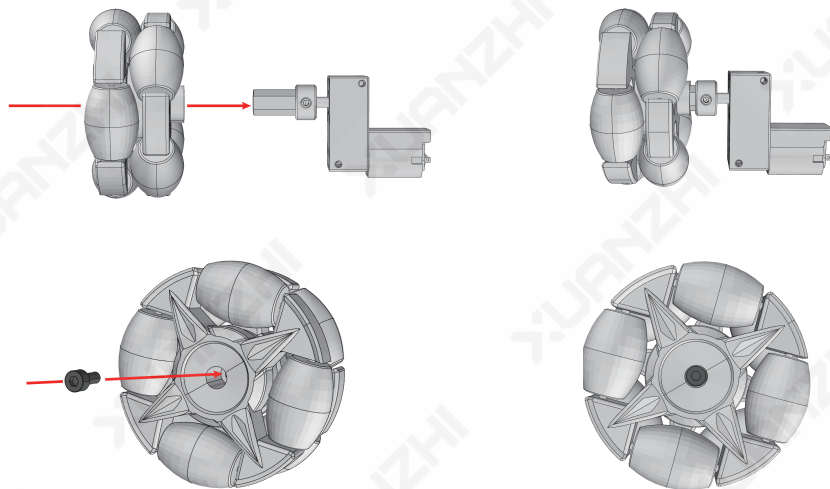


6. 将联轴器与运动模块连接, 并旋紧机米螺丝×1



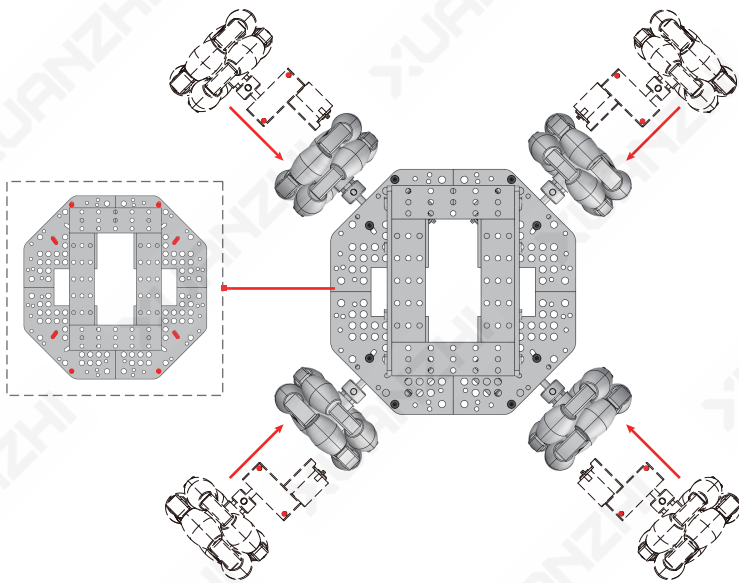
注意: 机米螺丝需要顶住D型平面
(联轴器中另一颗机米螺丝为备用螺丝)

7. 将轮子套到联轴器上,使用M2.5*6杯头内六角螺丝固定

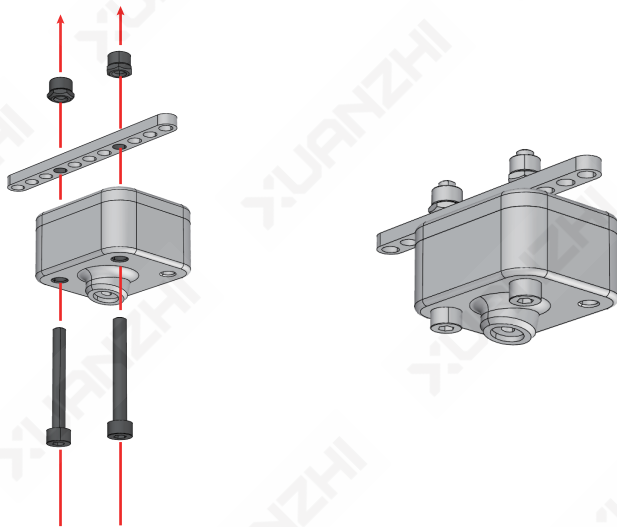


重复步骤6-7,完成其余三个运动模块的组装

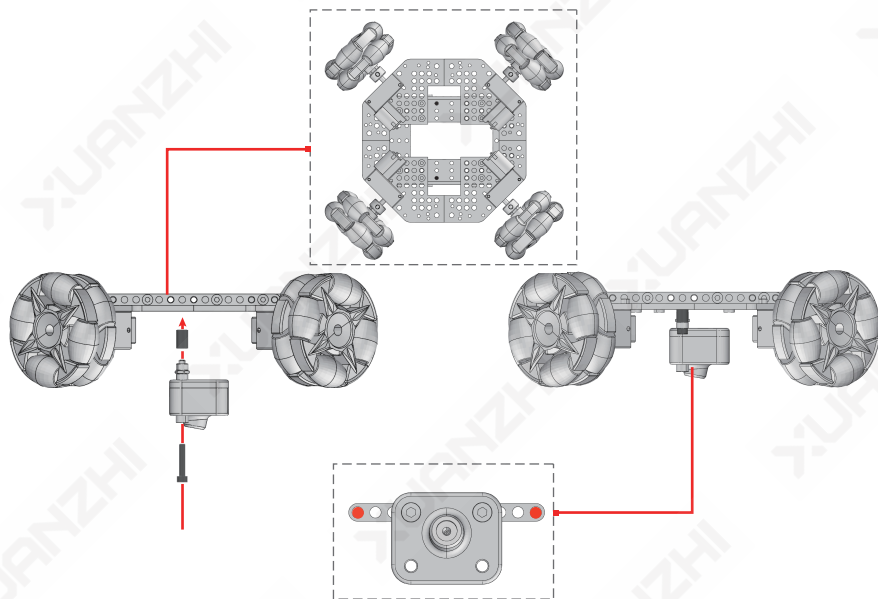
8. 使用M2*6杯头内六角螺丝×8连接运动模块与车身



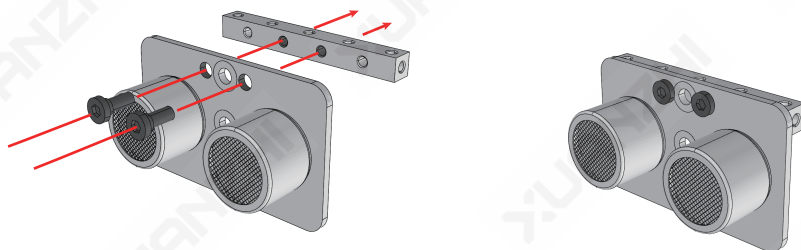
9. 使用M3*25杯头内六角螺丝×2、M3防松螺母×2连接地面识别模块与11孔单排片梁



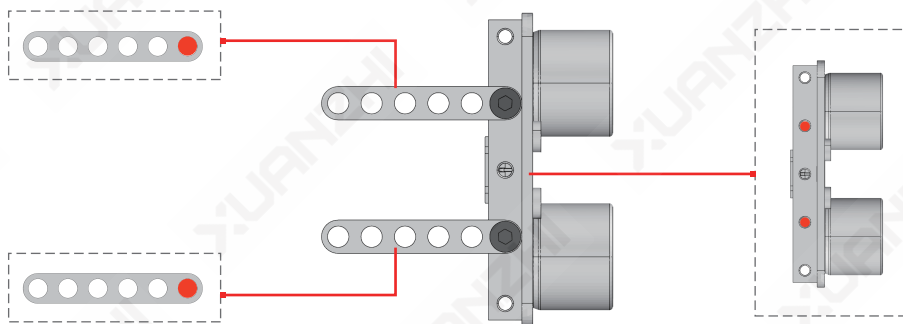
10. 使用M2.5*14杯头内六角螺丝×2、隔离柱×2连接地面识别模块与车身



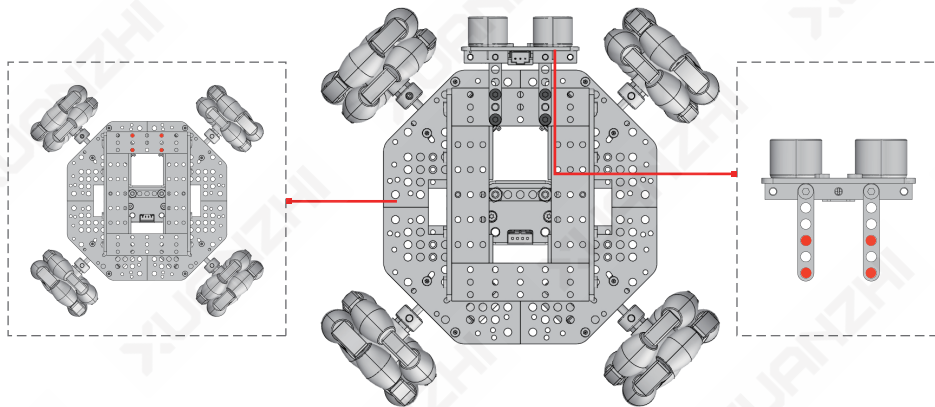
11. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔单排方梁与超声波传感器



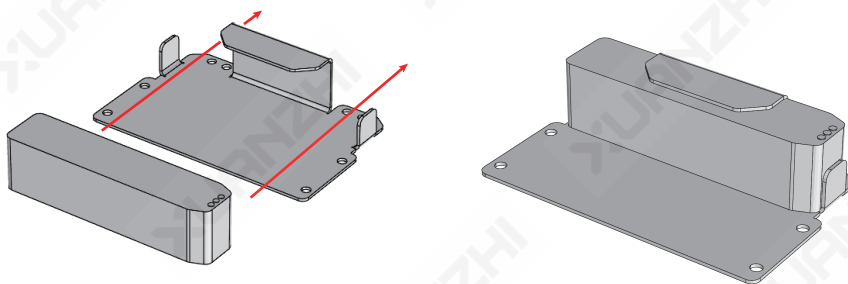
12. 使用M2.5台阶螺丝×2连接6孔单排片梁与超声波传感器



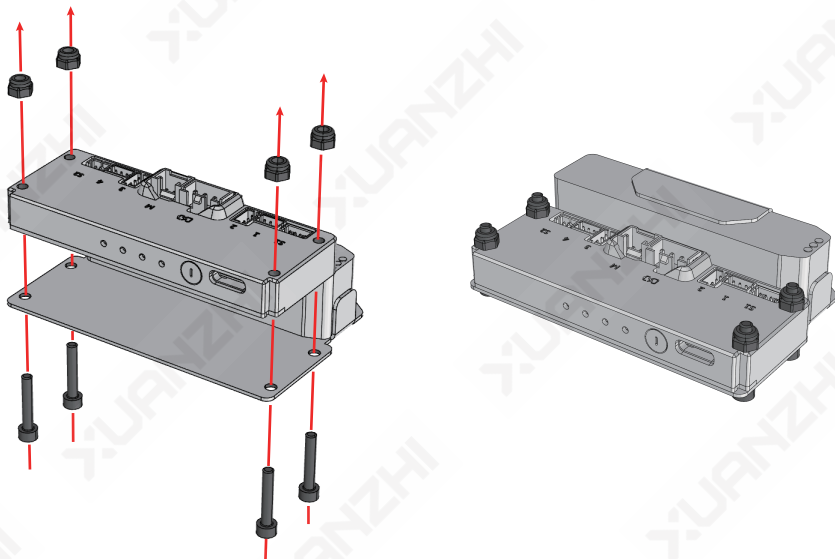
13. 使用M2.5台阶螺丝×4连接超声波传感器与车身



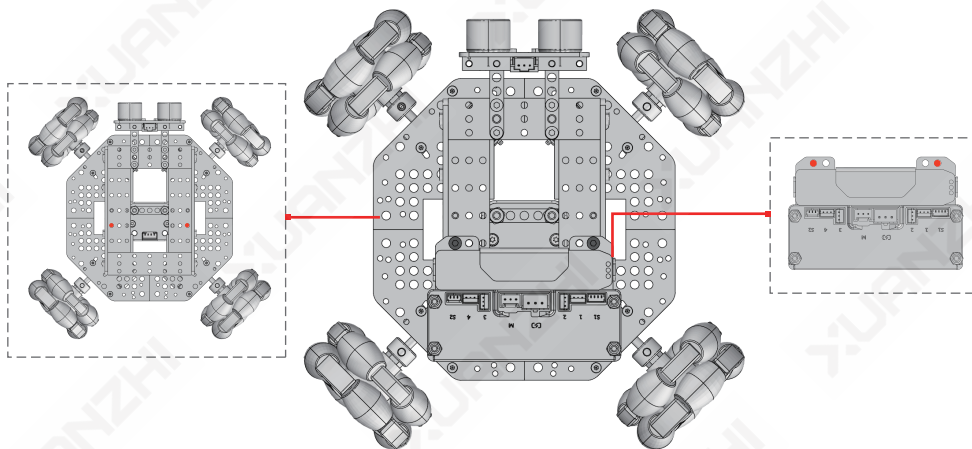
14. 将电池卡入主控器-电池固定板



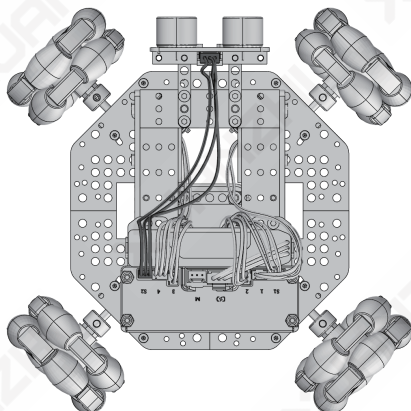
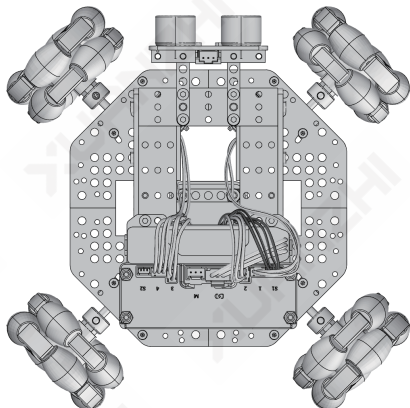
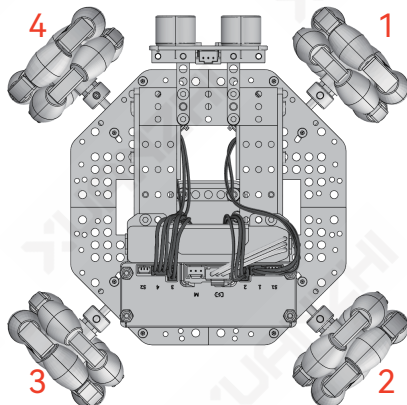
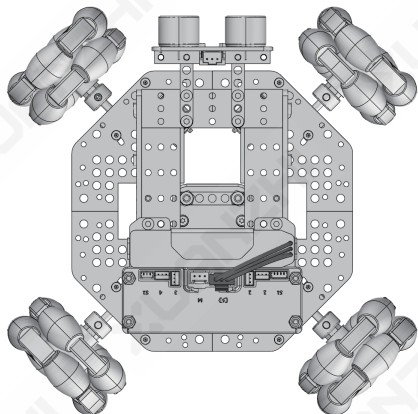
15. 使用M2.5*14沉头内六角螺丝×4、M2.5防松螺母×4连接主控器与主控器-电池固定板



16. 使用M2.5台阶螺丝×2连接主控器-电池固定板与车身

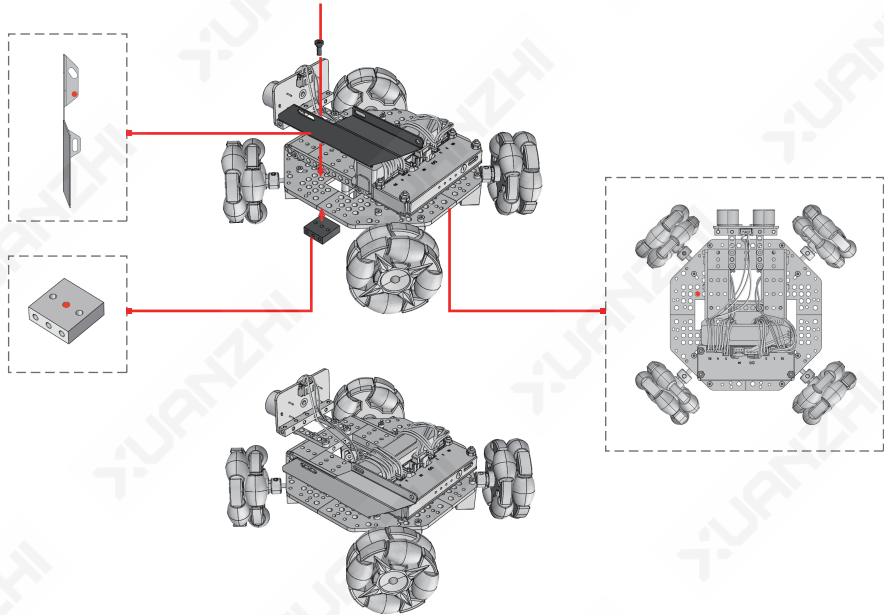


17. 将电池与主控器【S】接口连接;将运动模块分别与主控器1、2、3、4接口连接;将地面识别模块与主控器S1接口连接;将超声波传感器与主控器S2接口连接

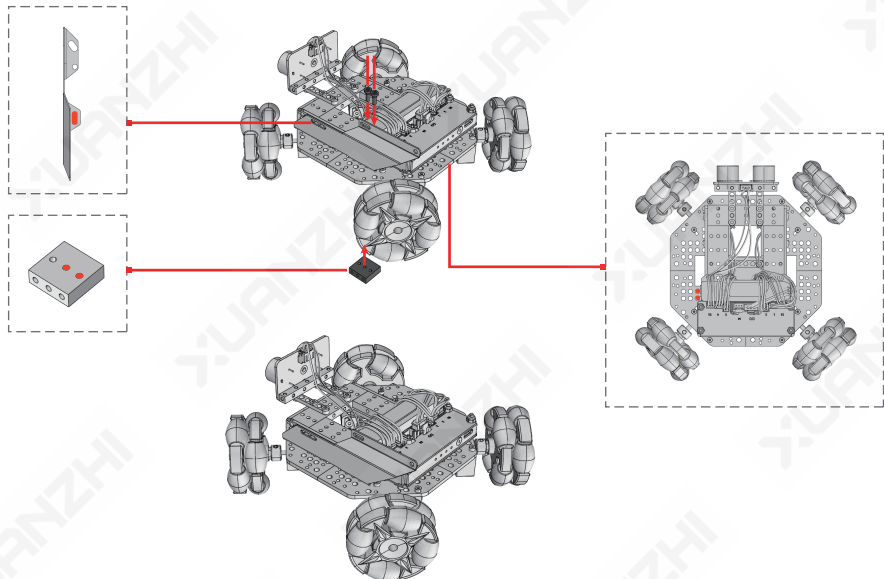


注意:请按照图示方法布线,避免压线

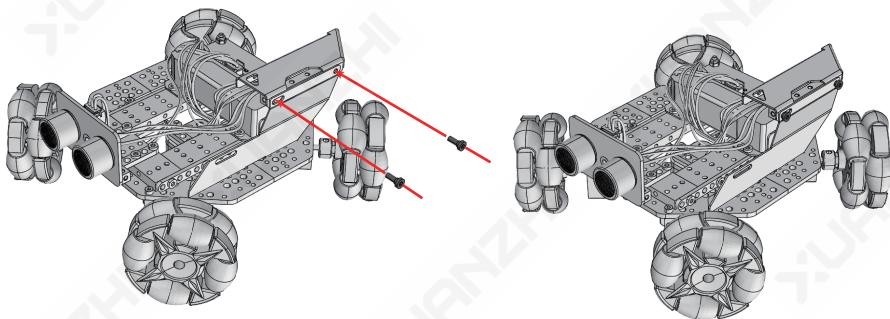
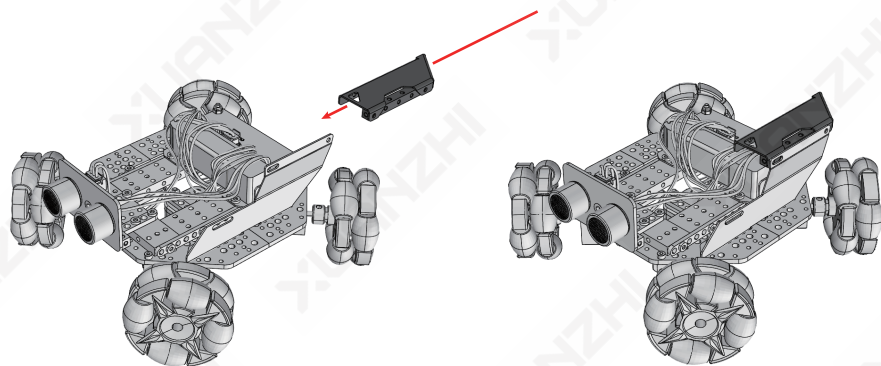
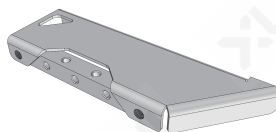
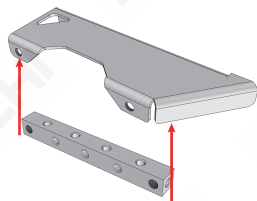
18. 使用M2.5台阶螺丝×2连接单孔三排方梁、钣金护甲-左后与车身



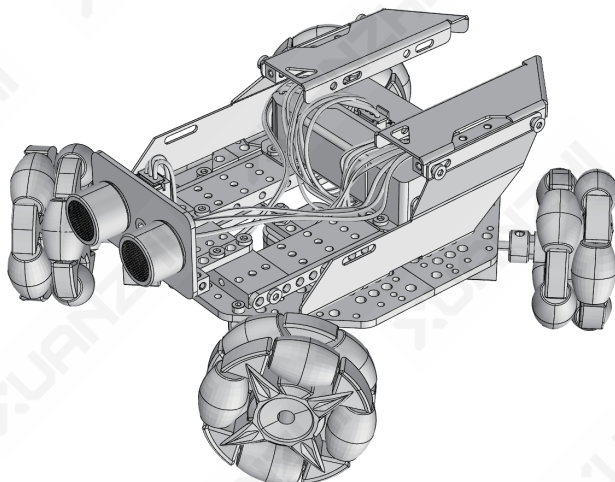
19. 使用M2.5台阶螺丝×2连接单孔三排方梁、钣金护甲-左后与车身



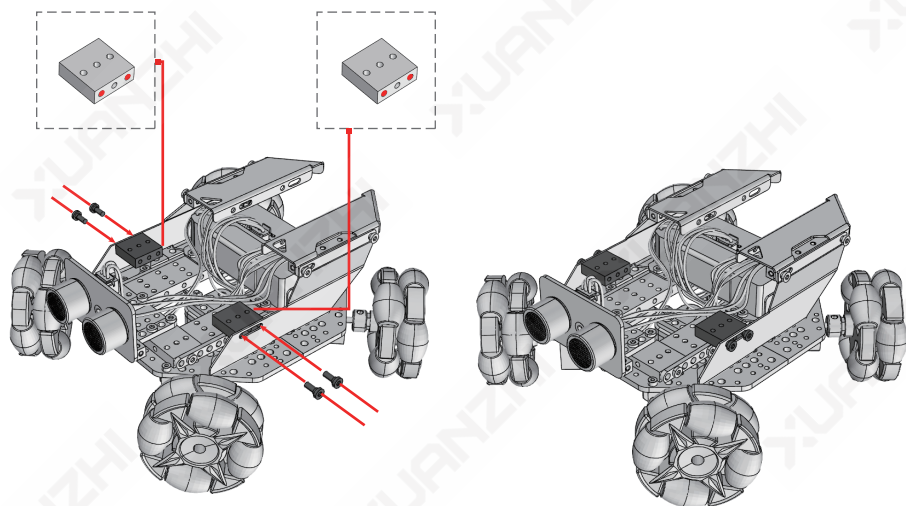
20. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔单排方梁、钣金护甲-左前与车身



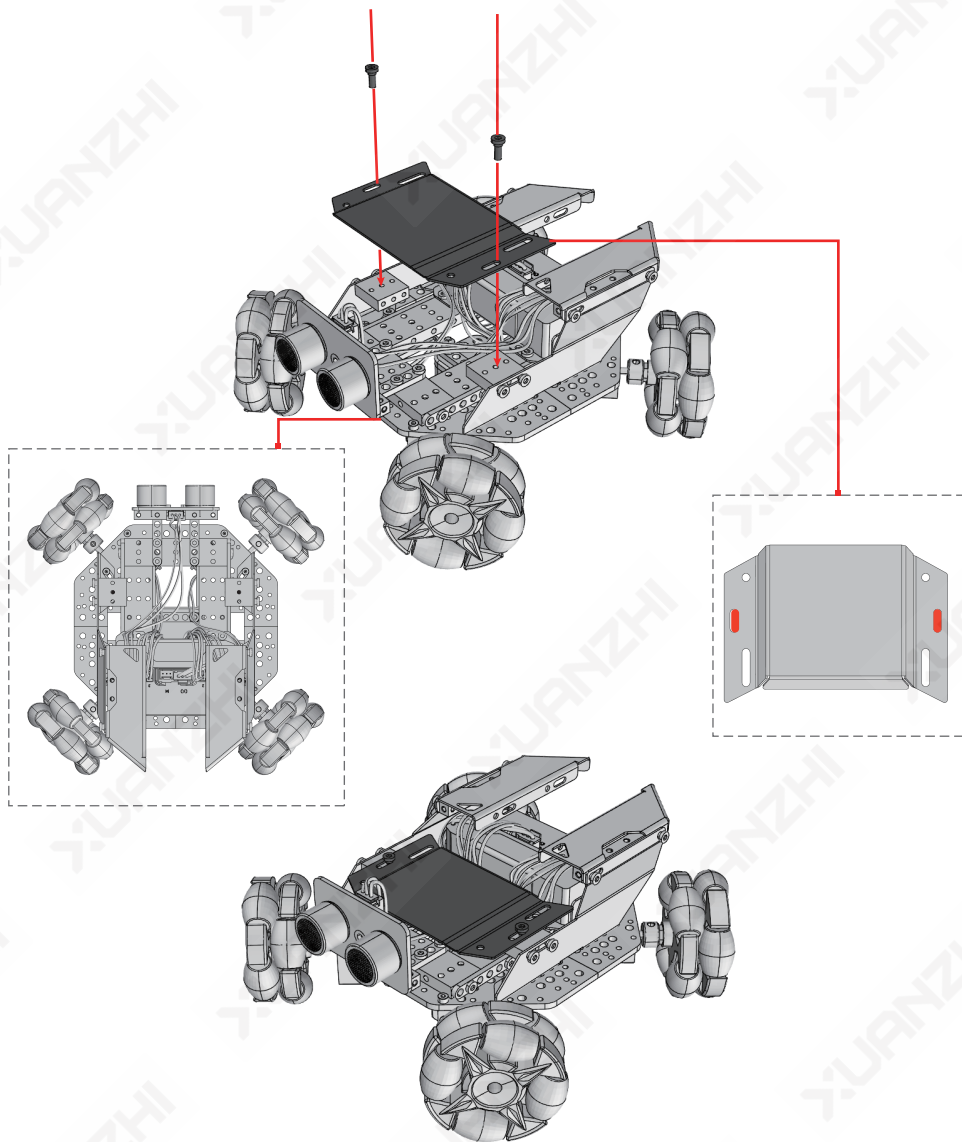
重复步骤19-20，完成另一侧钣金护甲的拼装



21. 使用M2.5台阶螺丝×4连接单孔三排方梁与钣金护甲

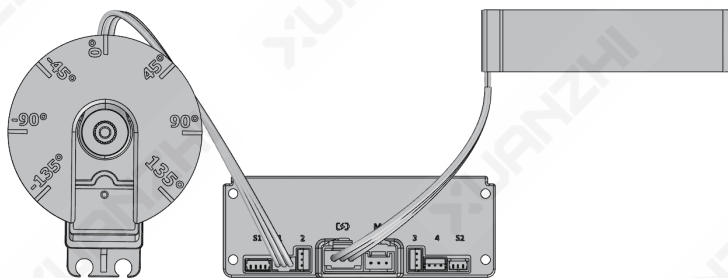


22. 使用M2.5台阶螺丝×2连接单孔三排方梁与钣金护甲-顶部

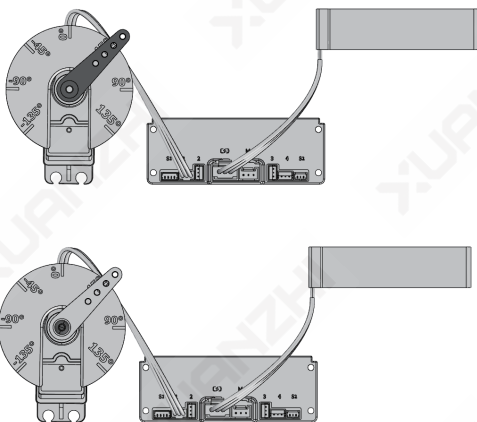


铲车拼装步骤

1. 如图连接主控器、舵机、电池与校准盘

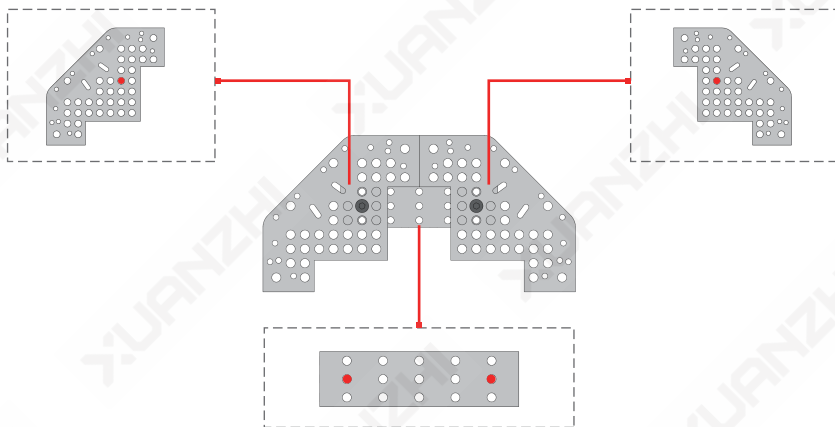


2. 长按主控器电源按键开机，舵机将自动调整至初始位置；将舵机臂对应校准盘45°套上舵机，并使用M3*6半圆头内六角螺丝×1固定

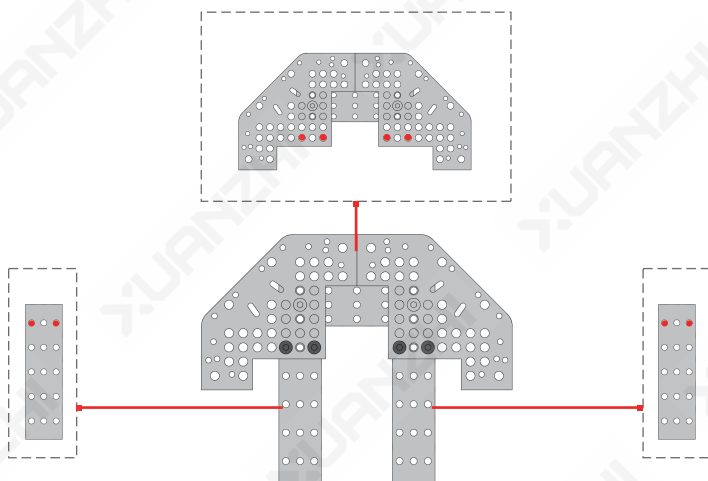


3. 为方便后续拼装，请将主控器与遥控器关机，取下舵机校准盘，并拔除主控器上的连接线

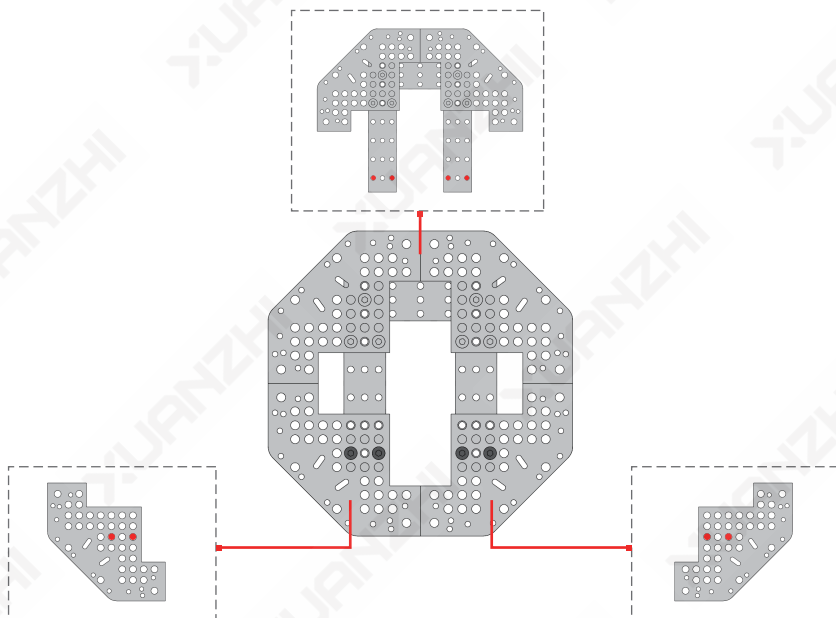
4. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与底盘



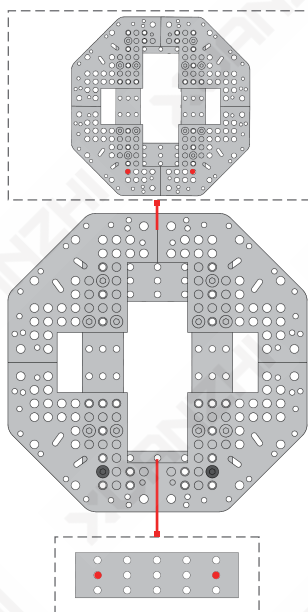
5. 使用M2.5台阶螺丝×4连接5孔三排方梁与底盘



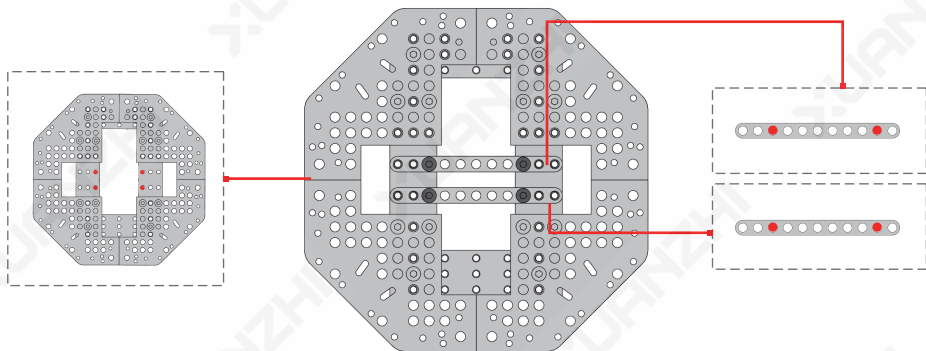
6. 使用M2.5台阶螺丝×4连接5孔三排方梁与底盘



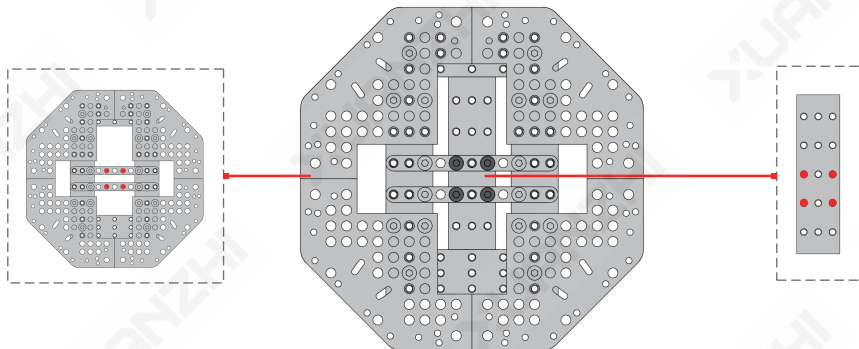
7. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与底盘



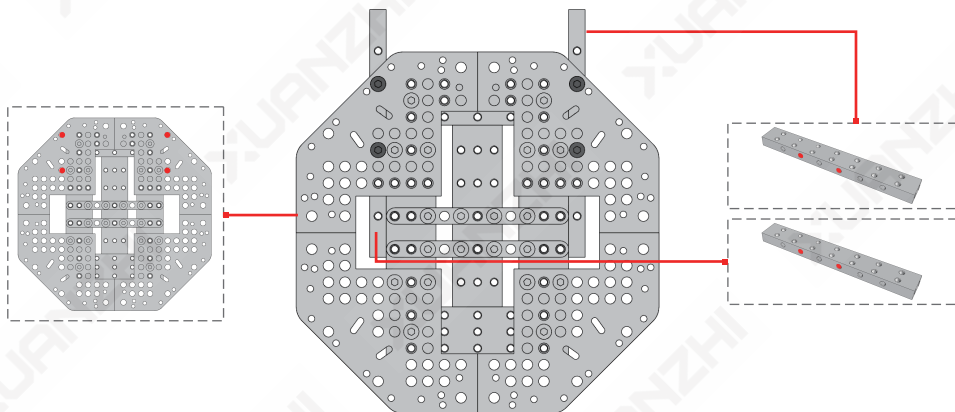
8. 使用M2*6杯头内六角螺丝×4连接11孔单排片梁与车身



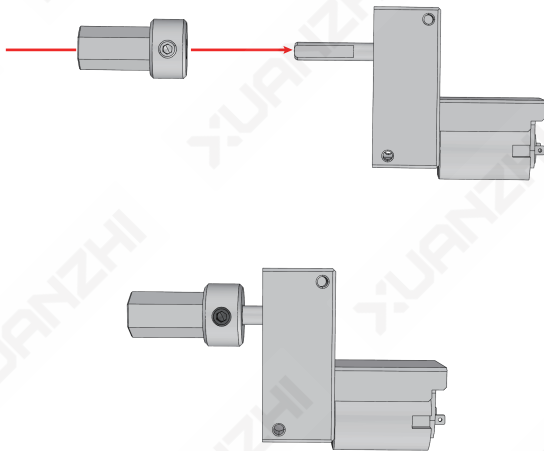
9. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与车身



10. 使用M2.5台阶螺丝×4连接双排方梁与车身

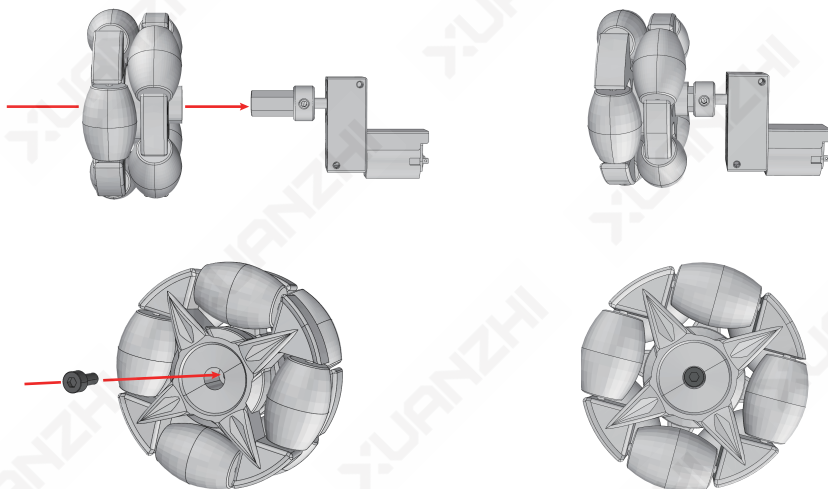


11. 将联轴器与运动模块连接, 并旋紧机米螺丝×1

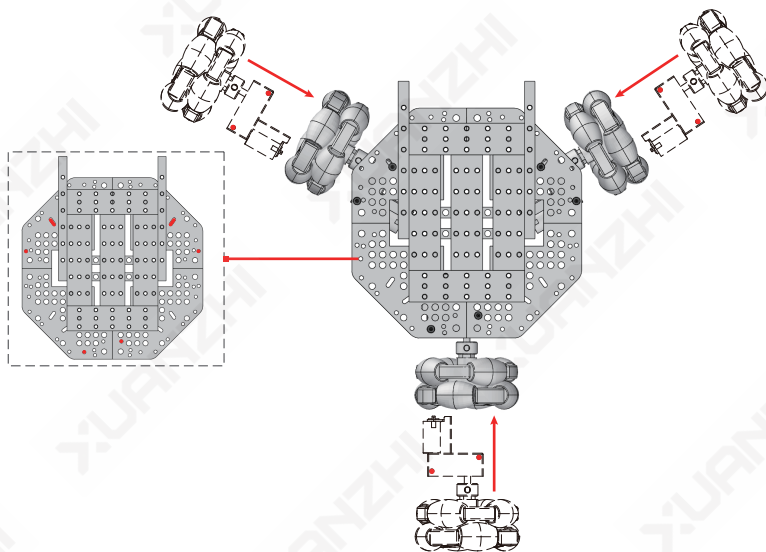


注意: 机米螺丝需要顶住D型平面
(联轴器中另一颗机米螺丝为备用螺丝)

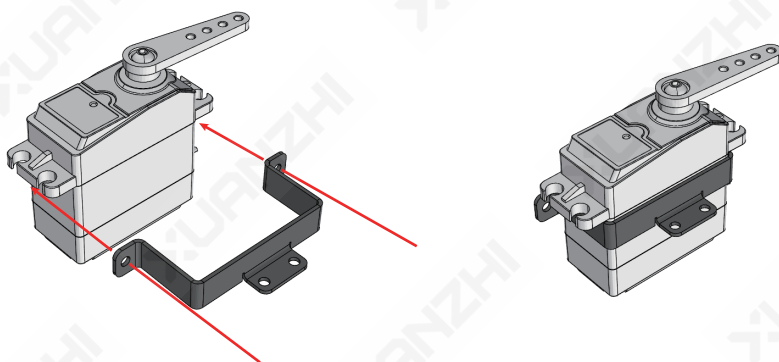
12. 将轮子套到联轴器上, 使用M2.5*6杯头内六角螺丝×1固定



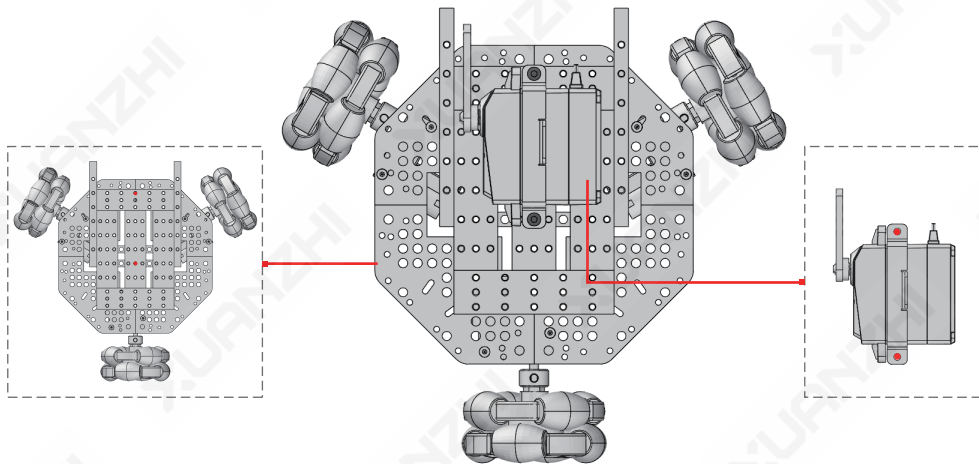
13. 使用M2*6杯头内六角螺丝×6连接运动模块与车身



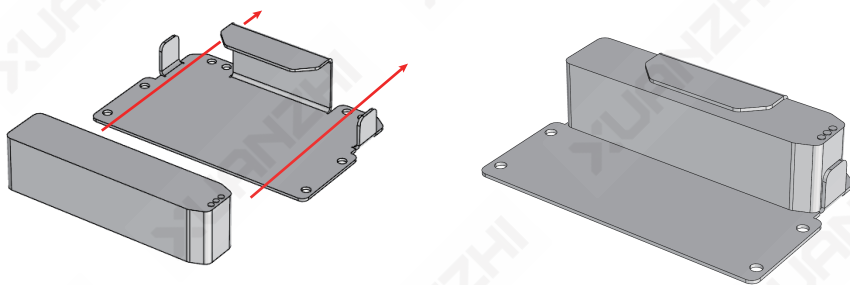
14. 将舵机抱箍1套上舵机



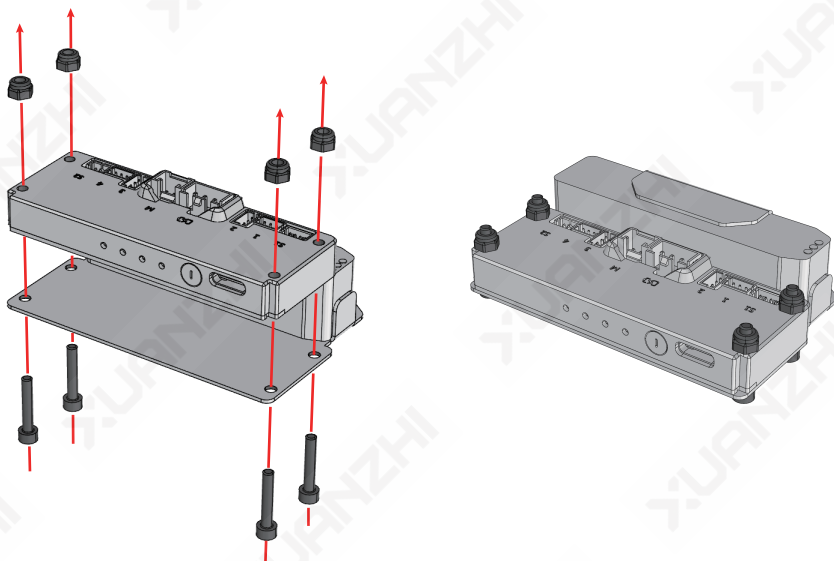
15. 使用M2.5台阶螺丝×2连接舵机与车身



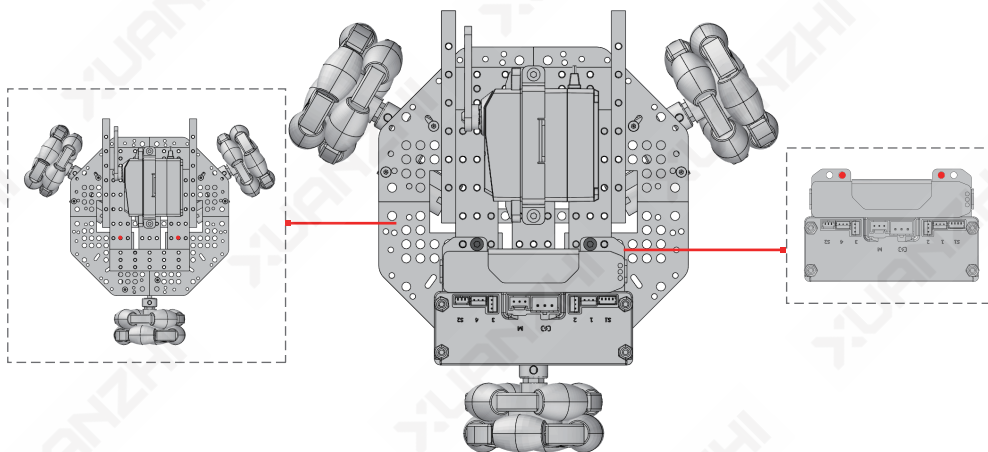
16. 将电池卡入主控器-电池固定板



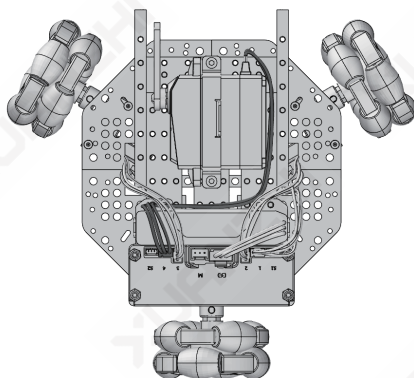
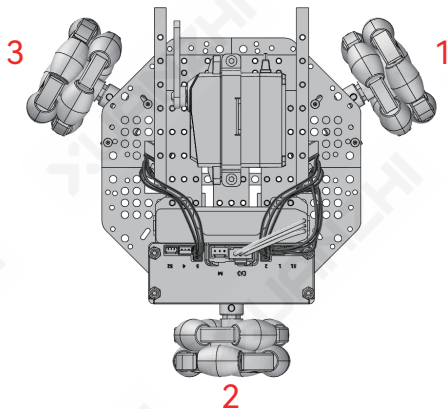
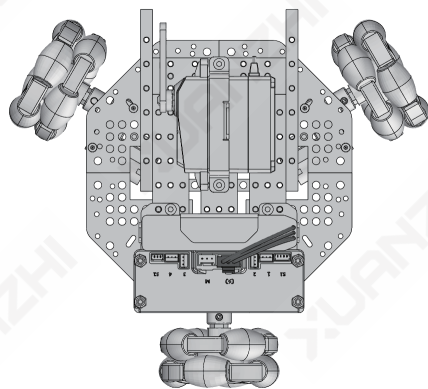
17. 使用M2.5*14头内六角螺丝×4、M2.5防松螺母×4连接主控器与主控器-电池固定板



18. 使用M2.5台阶螺丝×2连接主控器-电池固定板与车身

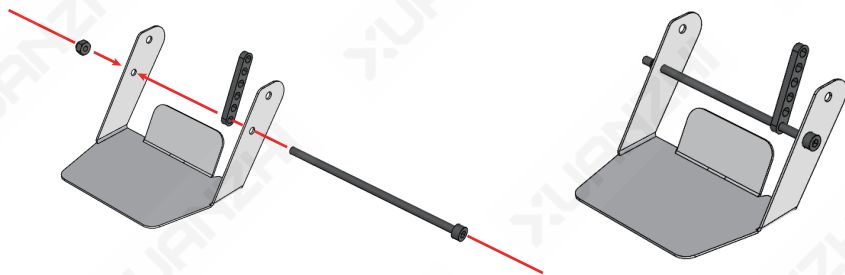


19. 将电池与主控器 [↔] 接口连接;将运动模块分别与主控器1、2、3接口连接;将舵机与主控器4接口连接

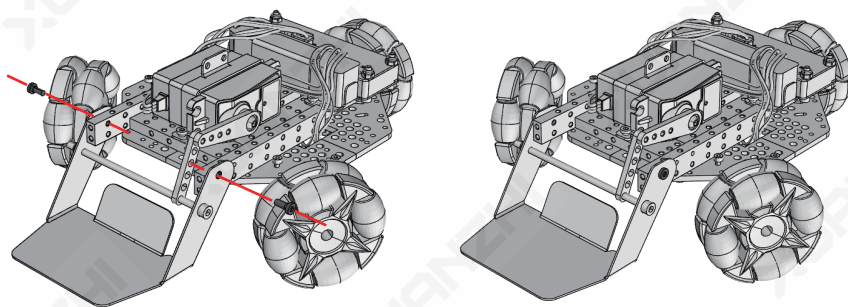


注意: 请按照图示方法布线, 避免压线

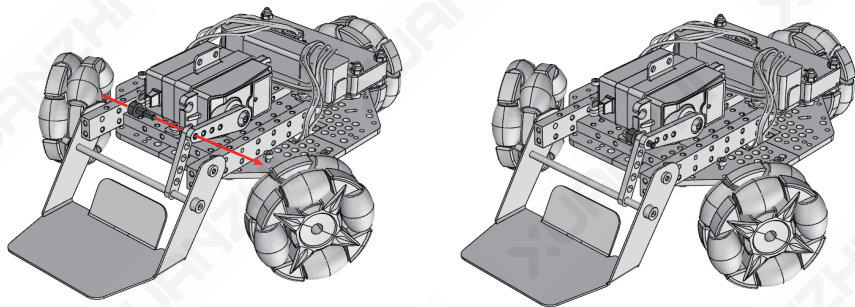
20. 使用M3*75杯头内六角螺丝×1、M3防松螺母×1连接6孔单排片梁与车铲



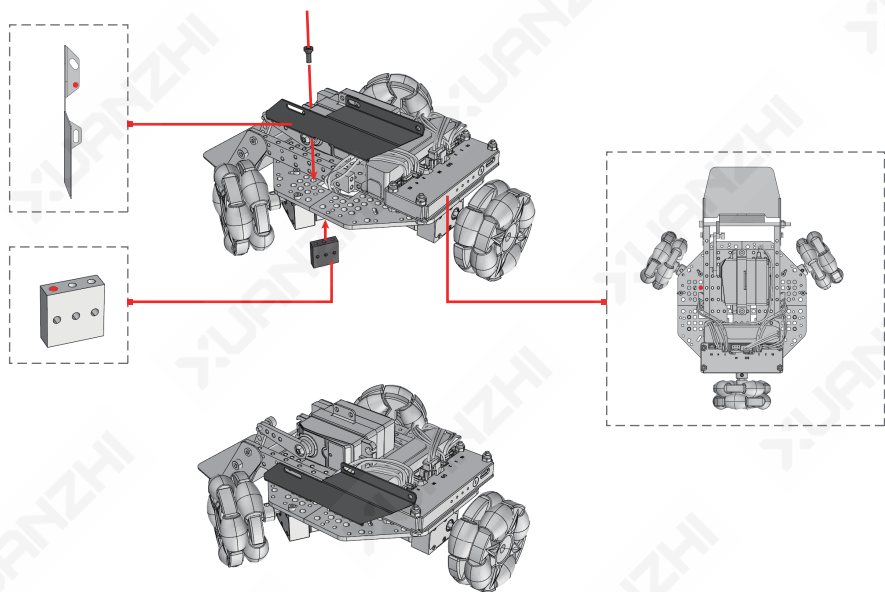
21. 使用M2.5台阶螺丝×2连接车铲与车身



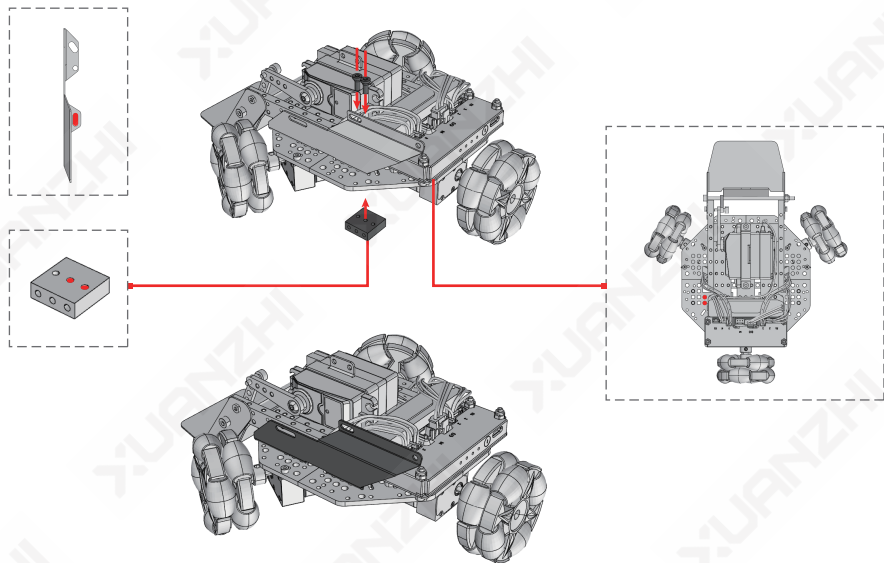
22. 使用M2.5塞打螺丝×1连接6孔单排片梁与舵机臂



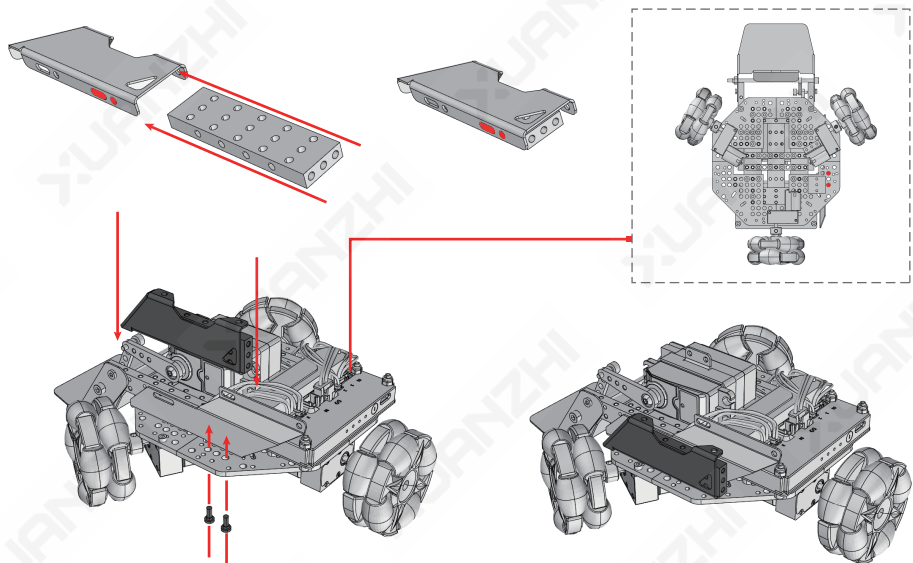
23. 使用M2.5台阶螺丝×2连接单孔三排方梁、钣金护甲-左后与底盘



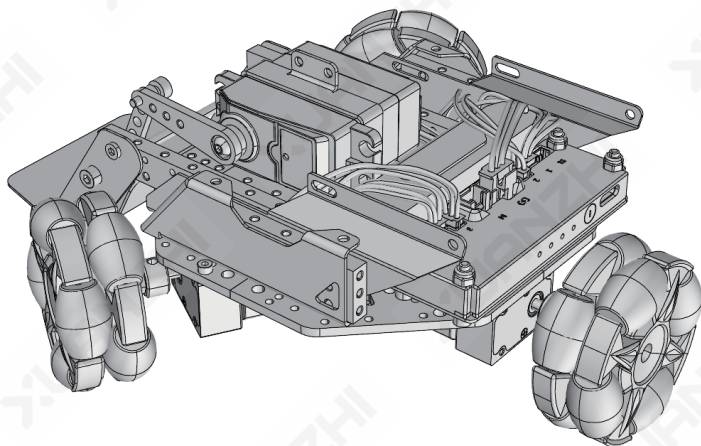
24. 使用M2.5台阶螺丝×2连接单孔三排方梁、钣金护甲-左后与底盘



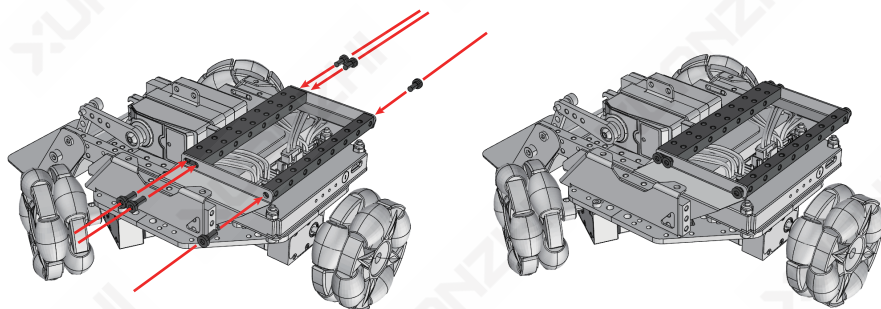
25. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁、钣金护甲-左前与车身



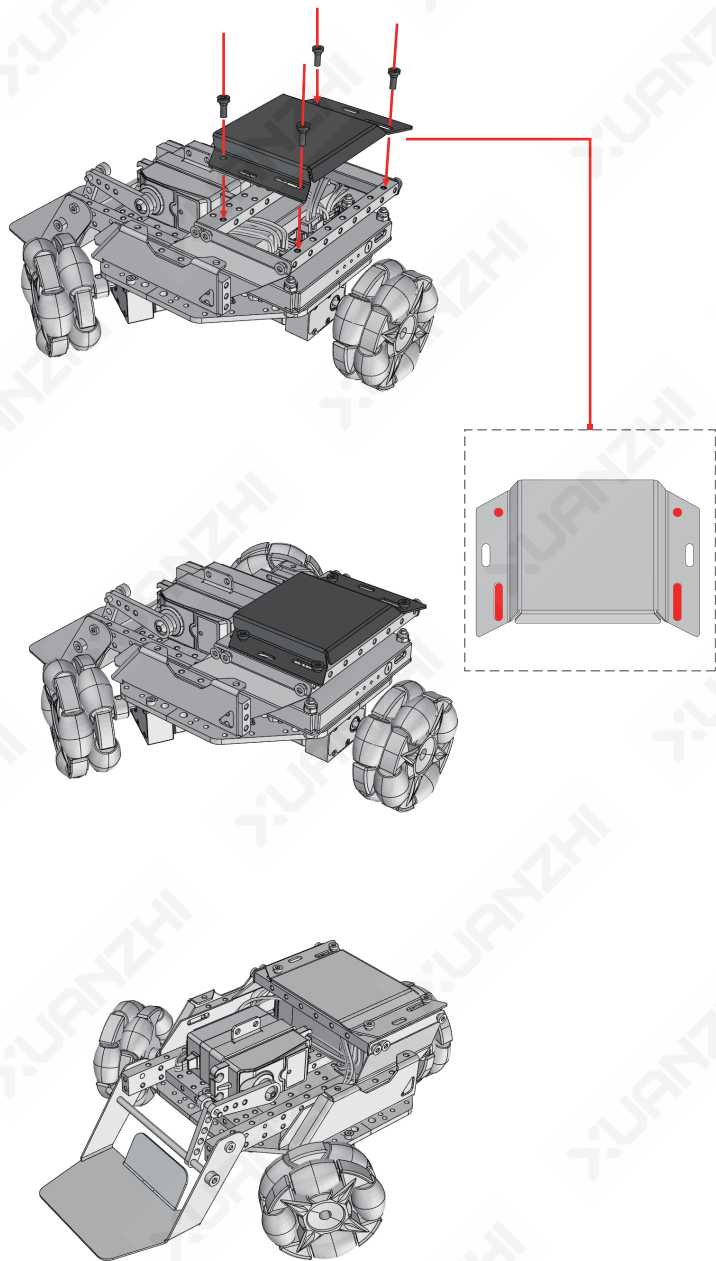
重复步骤24-25, 完成另一侧钣金护甲的拼装



26. 使用M2.5台阶螺丝×6连接7孔单排方梁、双排方梁与钣金护甲

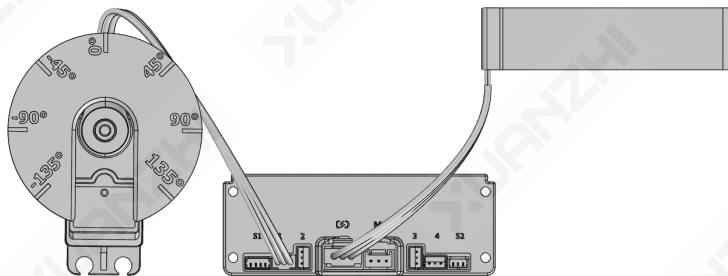


27. 使用M2.5台阶螺丝×4连接7孔单排方梁、双排方梁与钣金护甲-顶部

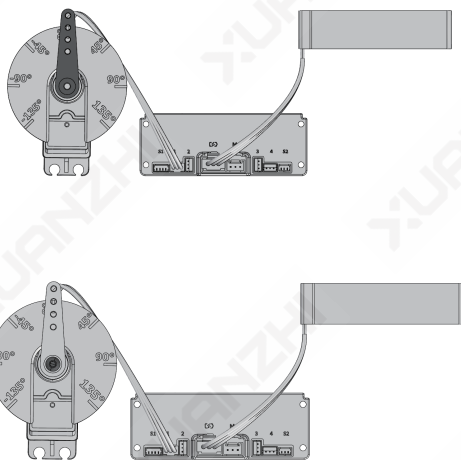


侦察车拼装步骤

1. 如图连接主控器、舵机、电池与校准盘

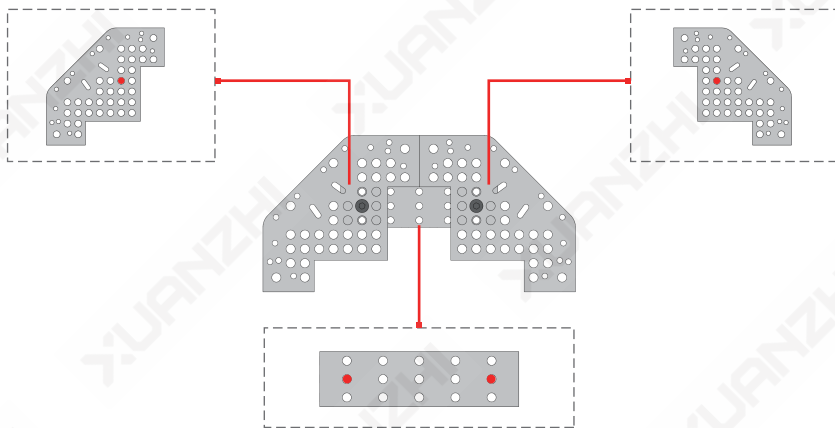


2. 长按主控器电源按键开机,舵机将自动调整至初始位置;将舵机臂对应校准盘0°套上舵机,并使用M3*6半圆头内六角螺丝×1固定

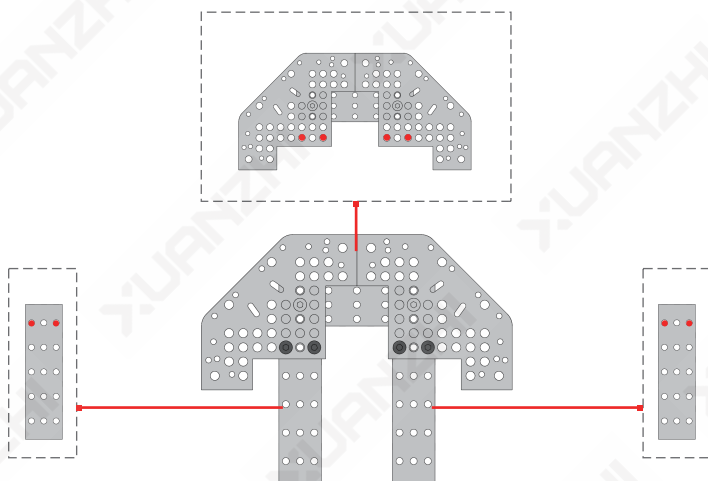


3. 为方便后续拼装,请将主控器与遥控器关机,取下舵机校准盘,并拔除主控器上的连接线

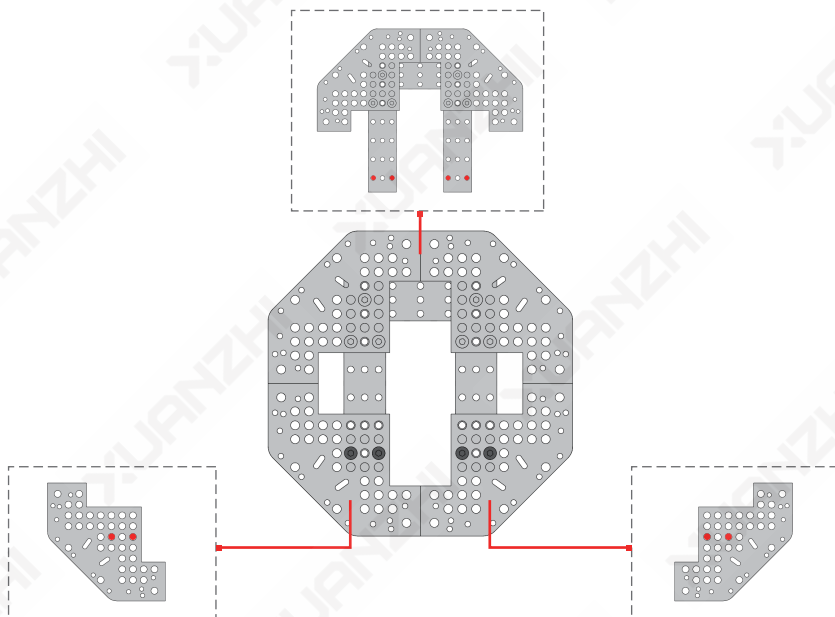
4. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与底盘



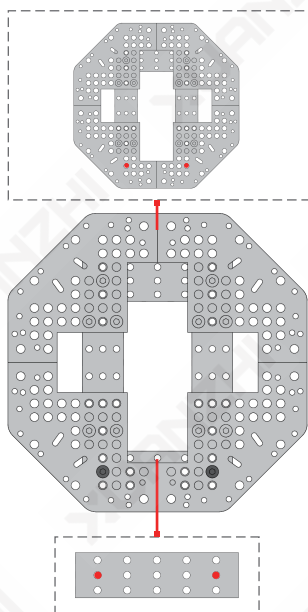
5. 使用M2.5台阶螺丝×4连接5孔三排方梁与底盘



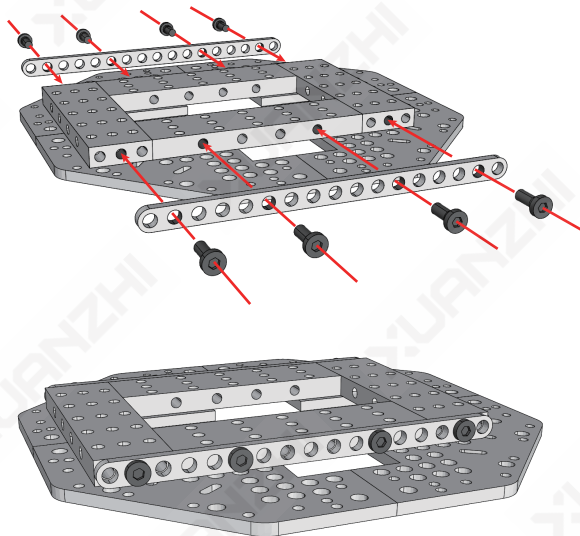
6. 使用M2.5台阶螺丝×4连接5孔三排方梁与底盘



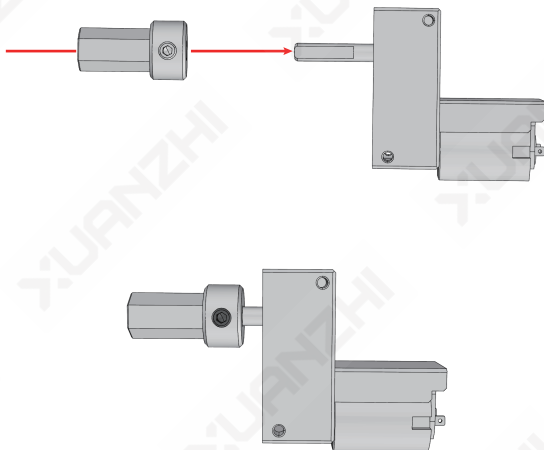
7. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁与底盘



8. 使用M2.5台阶螺丝×8连接17孔单排片梁与车身

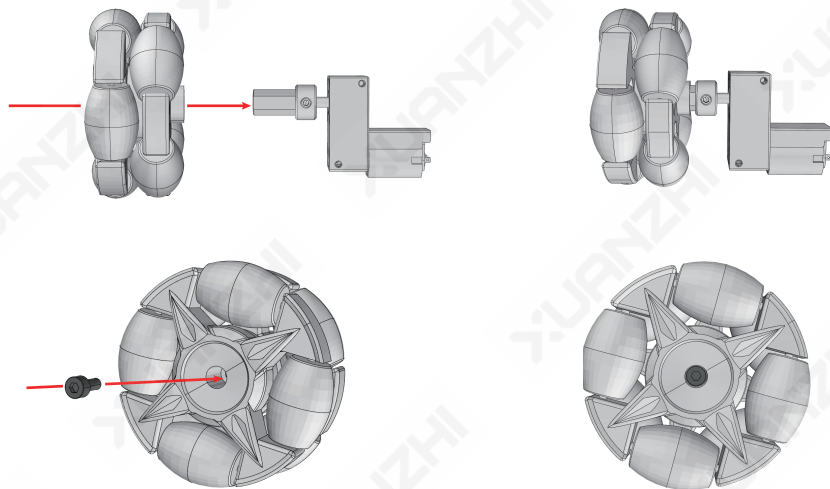


9. 将联轴器与运动模块连接, 并旋紧机米螺丝×1



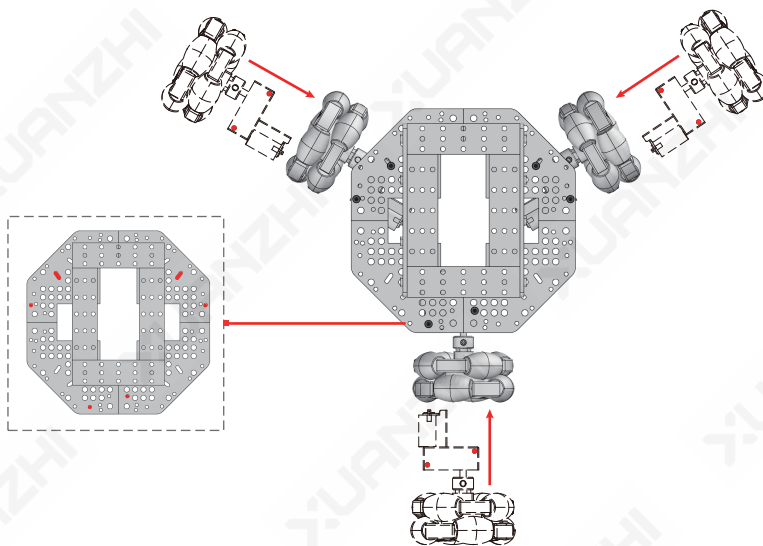
注意: 机米螺丝需要顶住D型平面
(联轴器中另一颗机米螺丝为备用螺丝)

10. 将轮子套到联轴器上, 使用M2.5*6杯头内六角螺丝×1固定

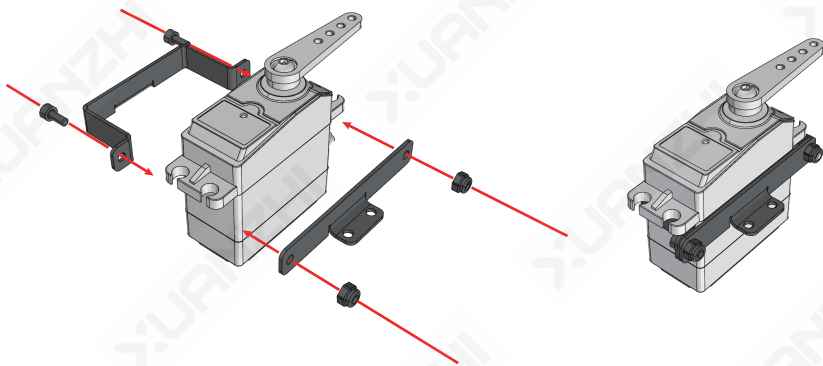


重复步骤9-10, 完成其余两个运动模块的组装

11. 使用M2*6杯头内六角螺丝×6连接运动模块与车身

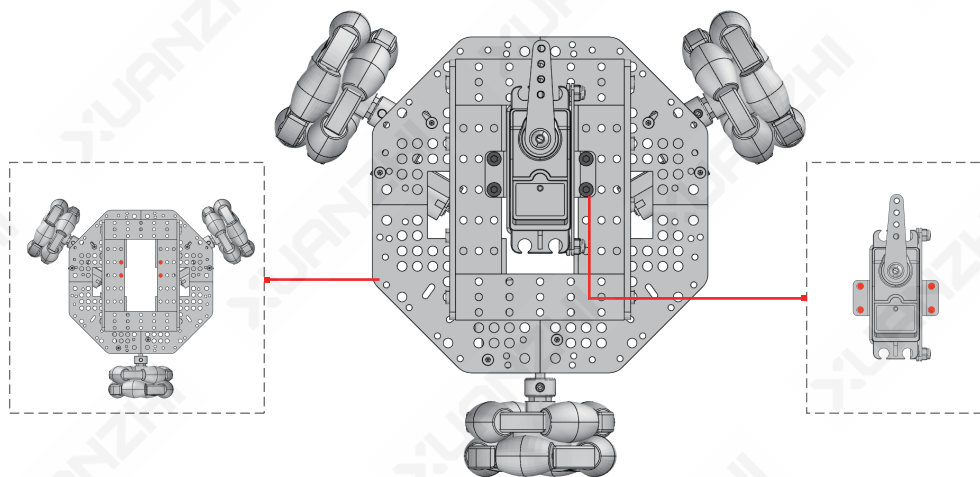


12. 使用M2.5*6杯头内六角螺丝×2、M2.5防松螺母×2连接舵机、舵机抱箍1与舵机抱箍2

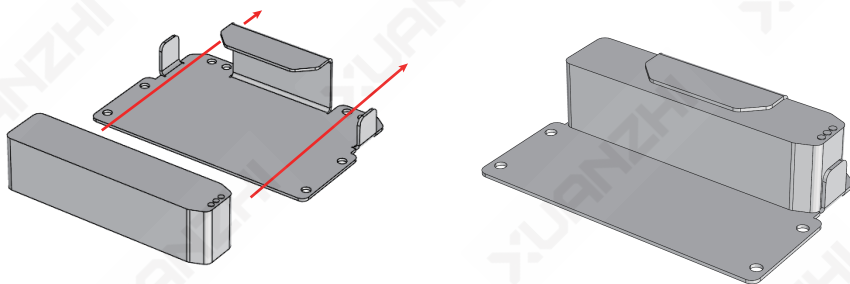


注意：请将舵机抱箍安装到位

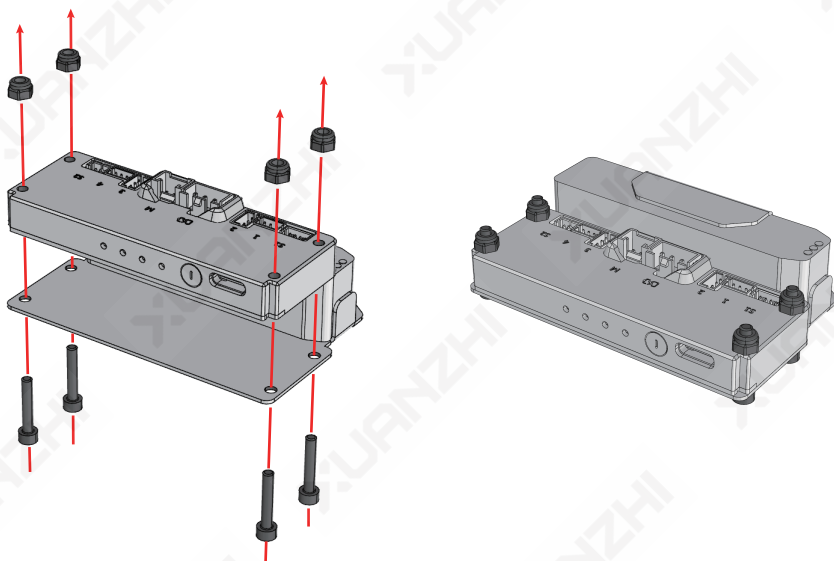
13. 使用M2.5台阶螺丝×4连接舵机与车身



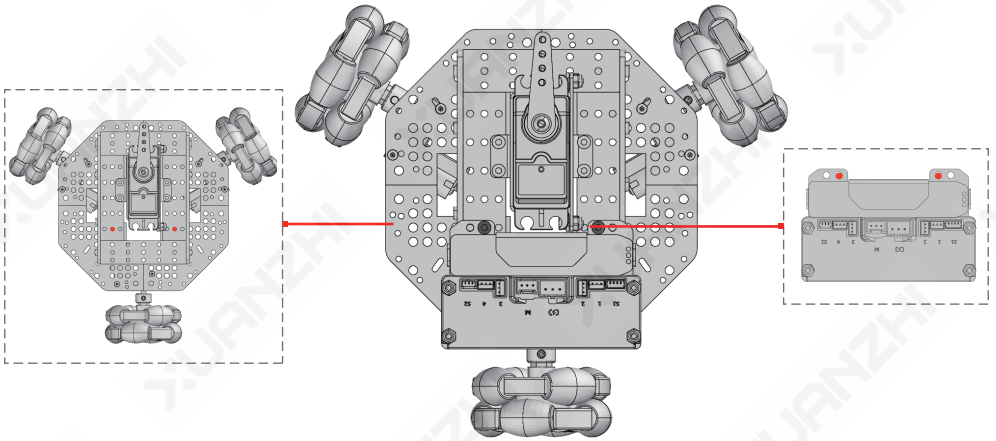
14. 将电池卡入主控器-电池固定板



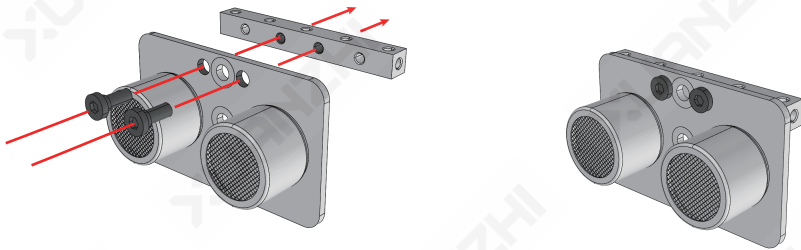
15. 使用M2.5*14杯头内六角螺丝×4、M2.5防松螺母×4连接主控器与主控器-电池固定板



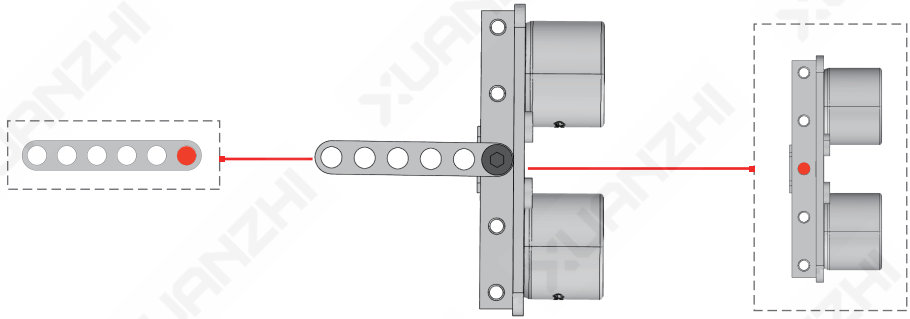
16. 使用M2.5台阶螺丝×2连接主控器-电池固定板与车身



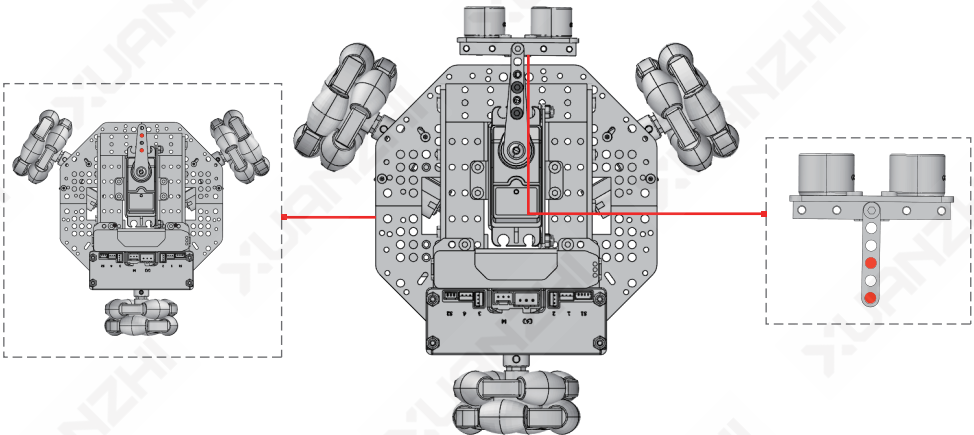
17. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔单排方梁与超声波传感器



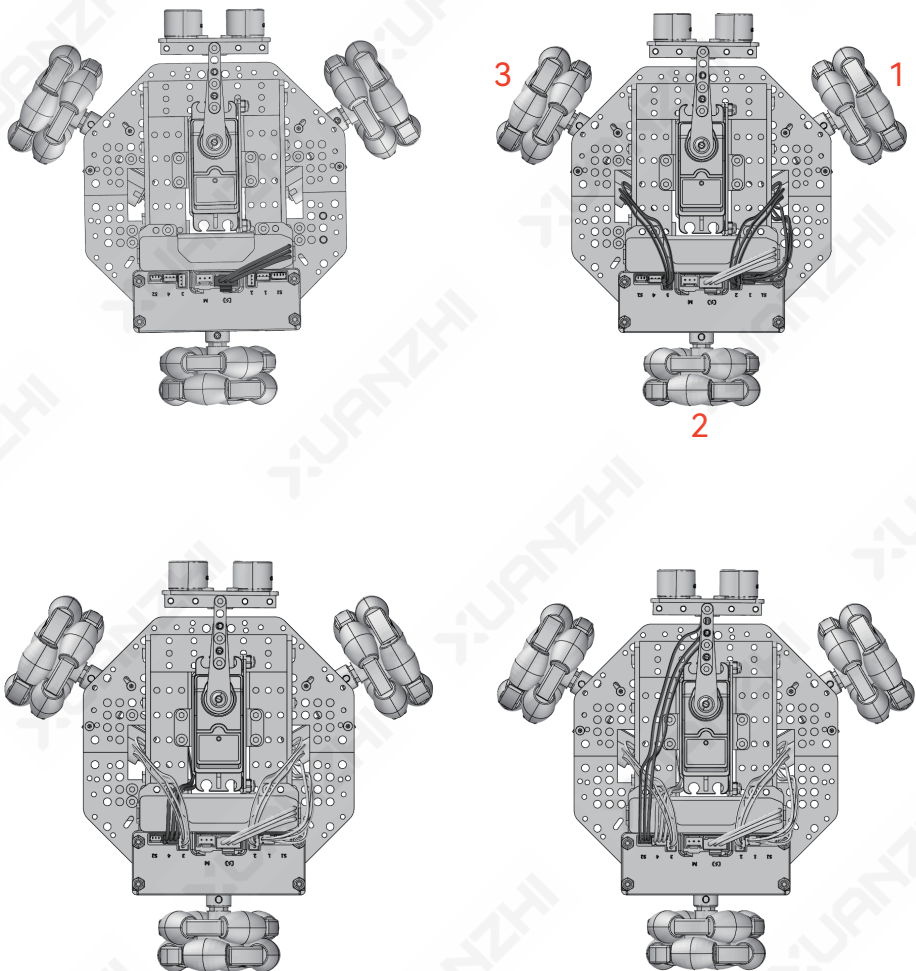
18. 使用M2.5台阶螺丝×1连接6孔单排片梁与超声波传感器



19. 使用M2.5台阶螺丝×2连接舵机臂与超声波传感器

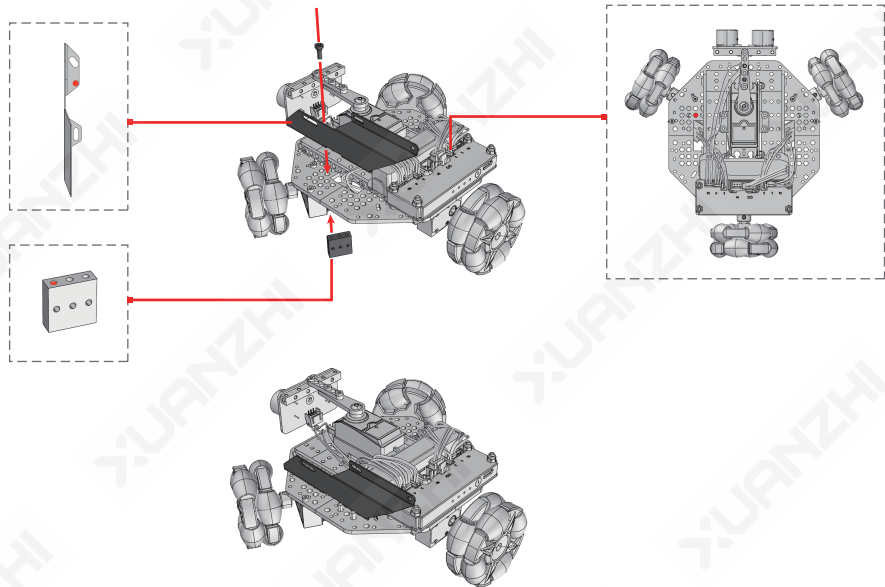


20. 将电池与主控器 [↔] 接口连接;将运动模块分别与与主控器1、2、3接口连接;将舵机与主控器4接口连接;
将超声波传感器与主控器S2接口连接

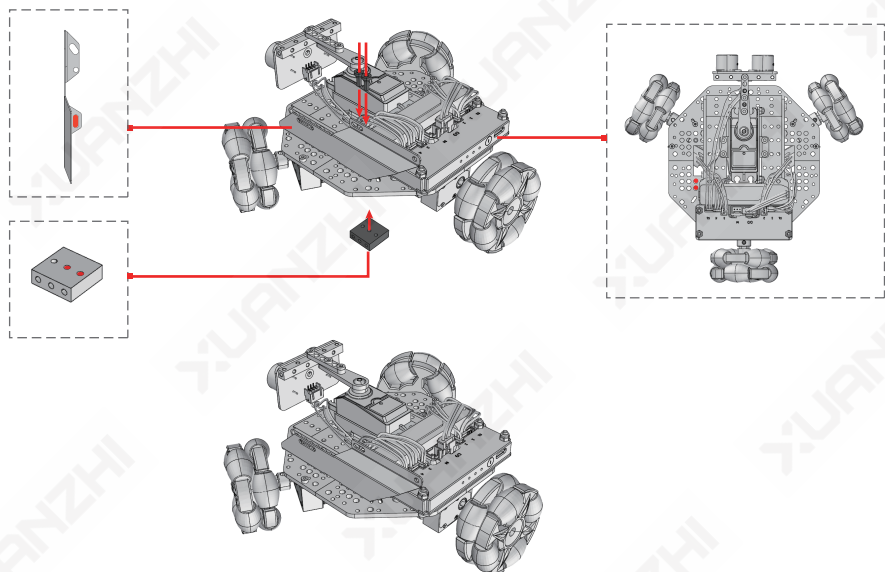


注意: 请按照图示方法布线, 避免压线

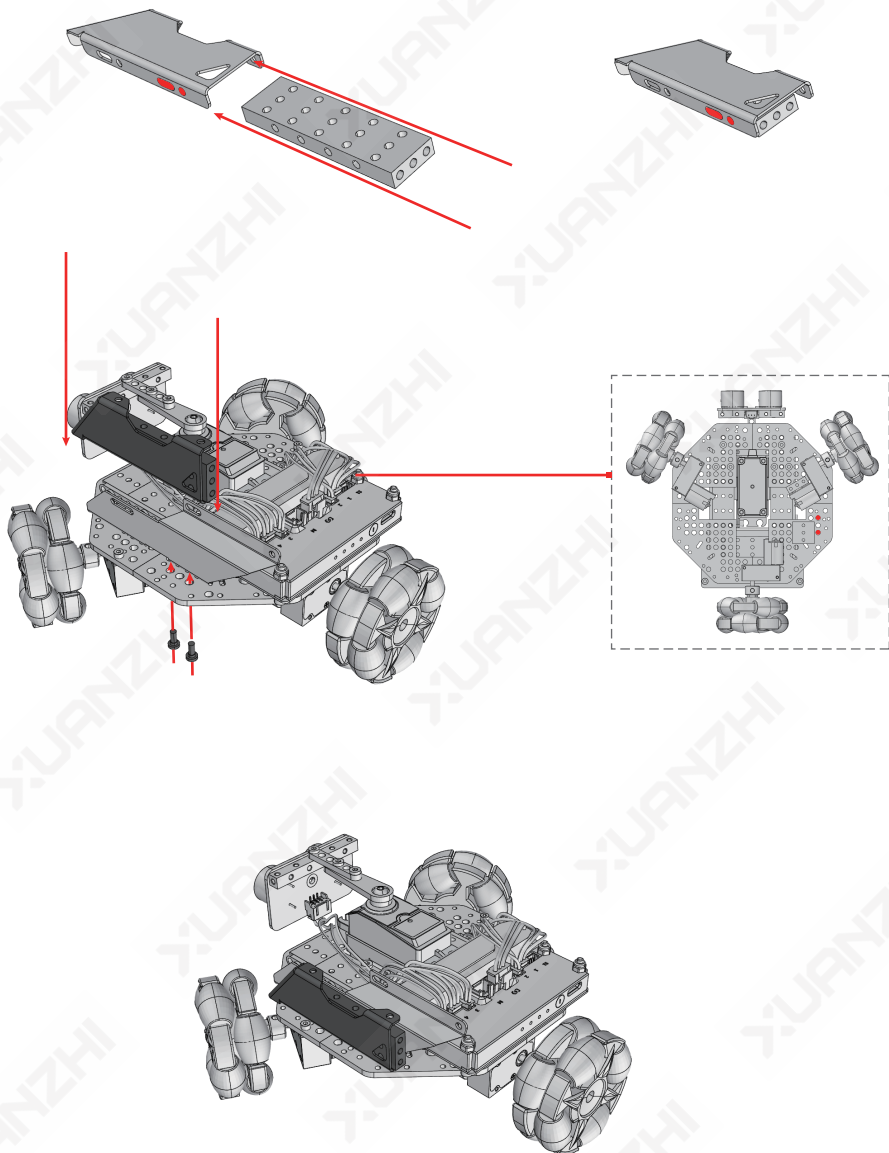
21. 使用M2.5台阶螺丝×1连接单孔三排方梁、钣金护甲-左后与车身



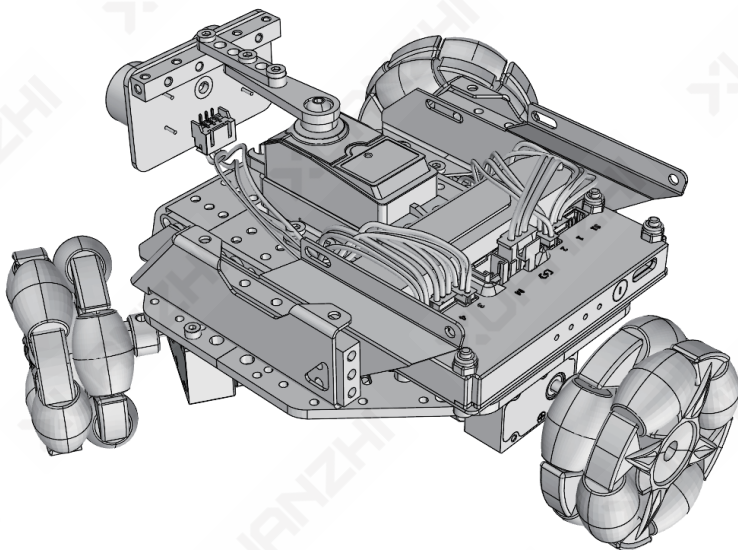
22. 使用M2.5台阶螺丝×2连接单孔三排方梁、钣金护甲-左后与车身



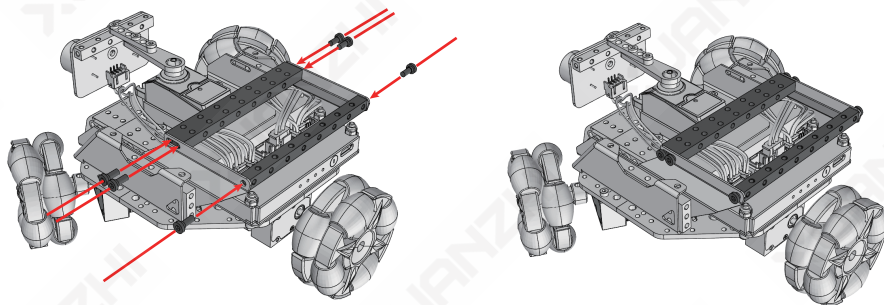
23. 使用M2.5台阶螺丝×2连接5孔三排方梁、钣金护甲-左前与车身



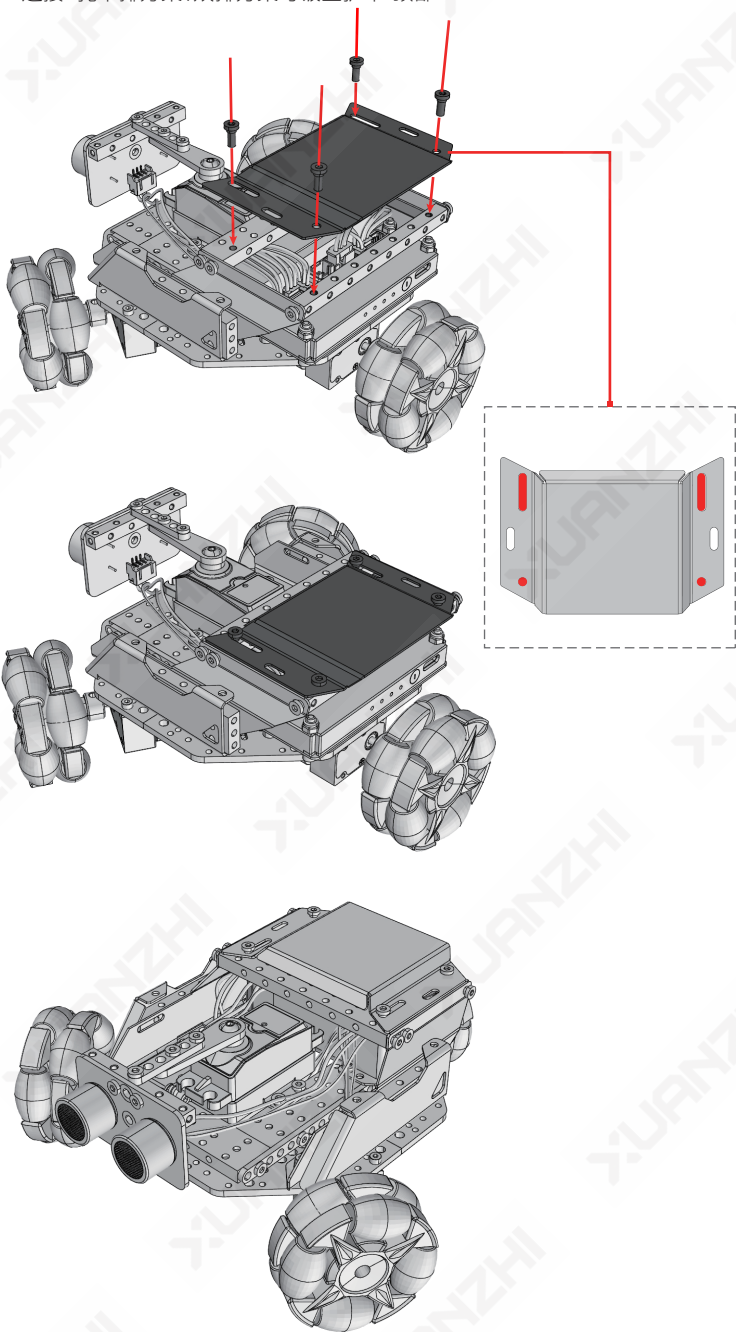
重复步骤22-23, 完成另一侧钣金护甲的拼装



24. 使用M2.5台阶螺丝×6连接7孔单排方梁、双排方梁与钣金护甲



25. 使用M2.5台阶螺丝×4连接7孔单排方梁、双排方梁与钣金护甲-顶部



XUANZHI

玄智科技

玄智(深圳)科技有限公司
XUANZHI(shenzhen) Technology Co., Ltd.