

LINUX
POWERED

Apache 中 期检查

许路平

特色

- ▶ 模块化设计
- ▶ 视觉
- ▶ 闭环控制

机械

- ▶ 底盘采用履带式结构
- ▶ 采用卷筒收集球，卷筒正转和反转完成收集球和释放球。
- ▶ 采用气动设备，用来避免其他机器人的干扰。

电路

- ▶ 控制采用笔记本，底层采用 spec61A 。
- ▶ 底盘的信号通过多路器向上层控制笔记本电脑传输传感器信号。
- ▶ 采用两组电池供电。
- ▶ 码盘电路设计完成。

控制

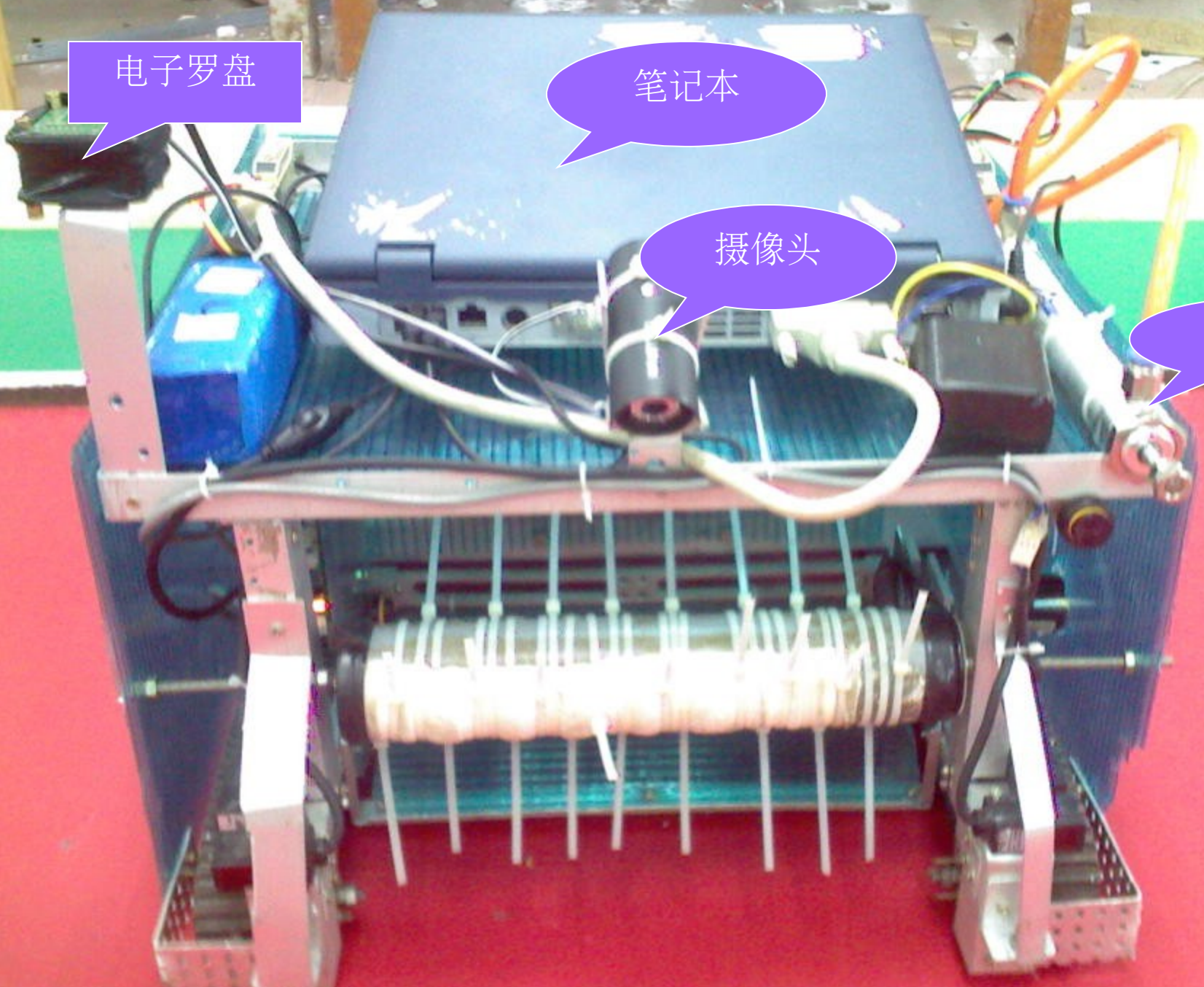
- ▶ 电子罗盘用来获取方向信息。
- ▶ 摄像头用来跟踪球。
- ▶ 执行装置采用半闭环控制，动作稳定。
- ▶ 采用红外探头避障。
- ▶ 采用红外传感器探测栏杆。

电子罗盘

笔记本

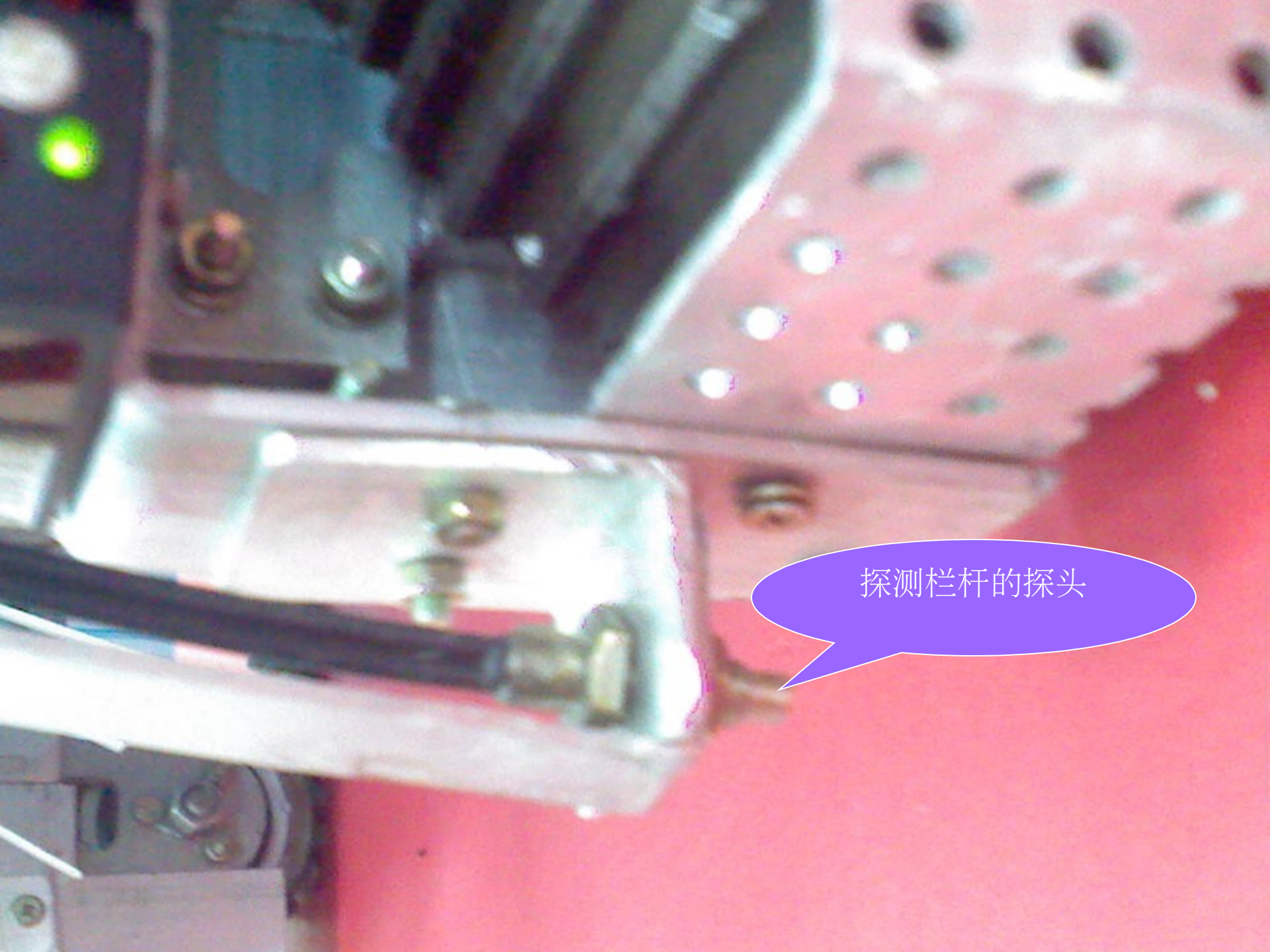
摄像头

活塞



收集球装置





探测栏杆的探头

