

---

# ARDUINO 探索机器人 拓展参考组装说明书



**DFROBOT**  
DRIVE THE FUTURE

## 目录

Arduino 探索机器人组装说明分为基础部分组装与拓展部分组装，出厂配置为基础组装成品，本说明书是在基础组装部分完成后的组装步骤。 .....3

拓展部分组装.....3

    STEP9 舵机的安装 .....3

    STEP10 舵盘部分安装 .....4

    STEP11 多功能支架的安装.....5

    STEP12 铜柱的安装.....7

    STEP13 风扇模块的安装.....7

    STEP14 超声波传感器的固定 .....9

    STEP15 喇叭的安装.....11

    STEP16 碰撞传感器与巡线传感器的安装.....13

    STEP17 其他造型参考 .....15



\*点击页面左上角 DF 创客社区，有意外惊喜哦！

**Arduino 探索机器人组装说明分为基础部分组装与拓展部分组装，出厂配置为基础组装成品，本说明书是在基础组装部分完成后的组装步骤。**

## 拓展部分组装

### STEP9 舵机的安装

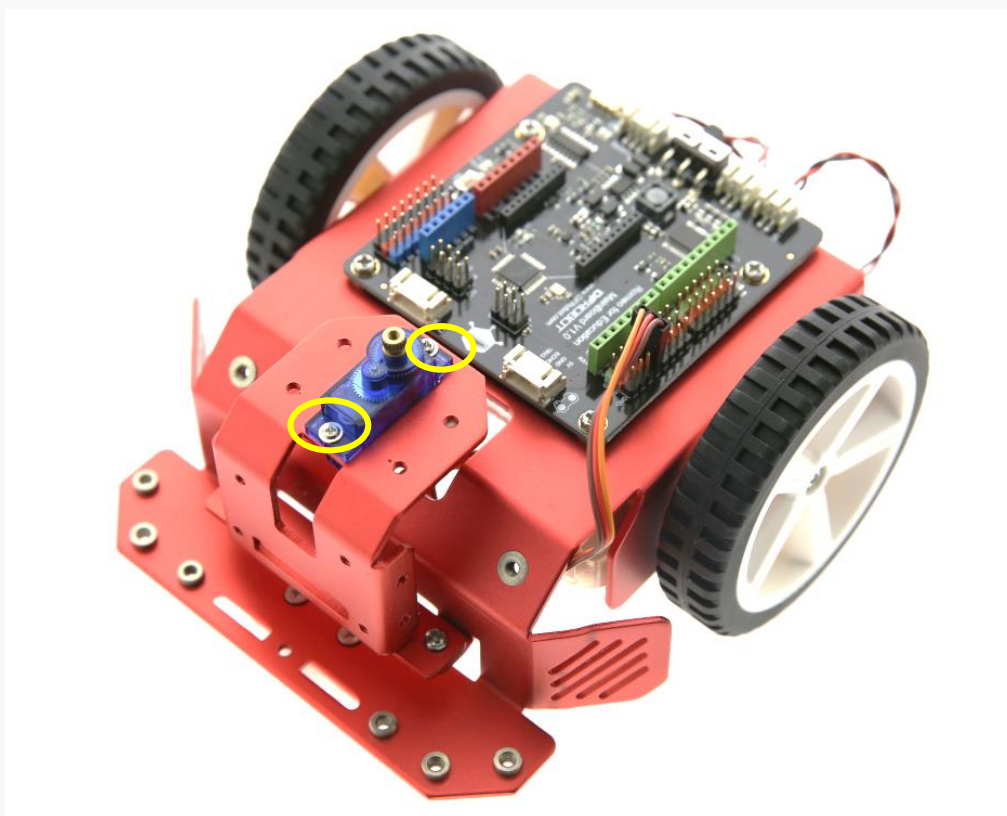
#### 所需元件

所用螺丝为 M2\*8 盘头不锈钢自攻螺丝



#### 组装完成

按照图中所示的方向安装，请注意，舵机是 180 度旋转的。



## STEP10 舵盘部分安装

### 所需元件

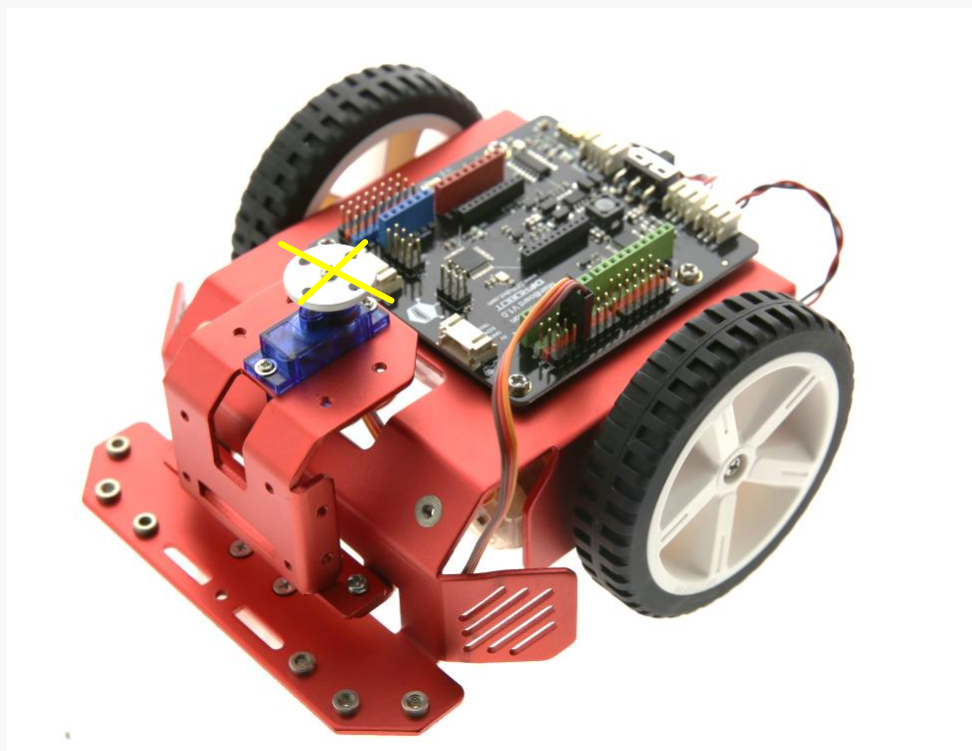
所用螺丝为 M2.5\*5 圆头螺丝





## 组装完成

按照图中所示的位置安装，注意舵盘的螺纹要与舵机轴上的螺纹相对应，才能把舵盘放上去，注意舵盘的旋转方向朝前，如下图所示。



## STEP11 多功能支架的安装

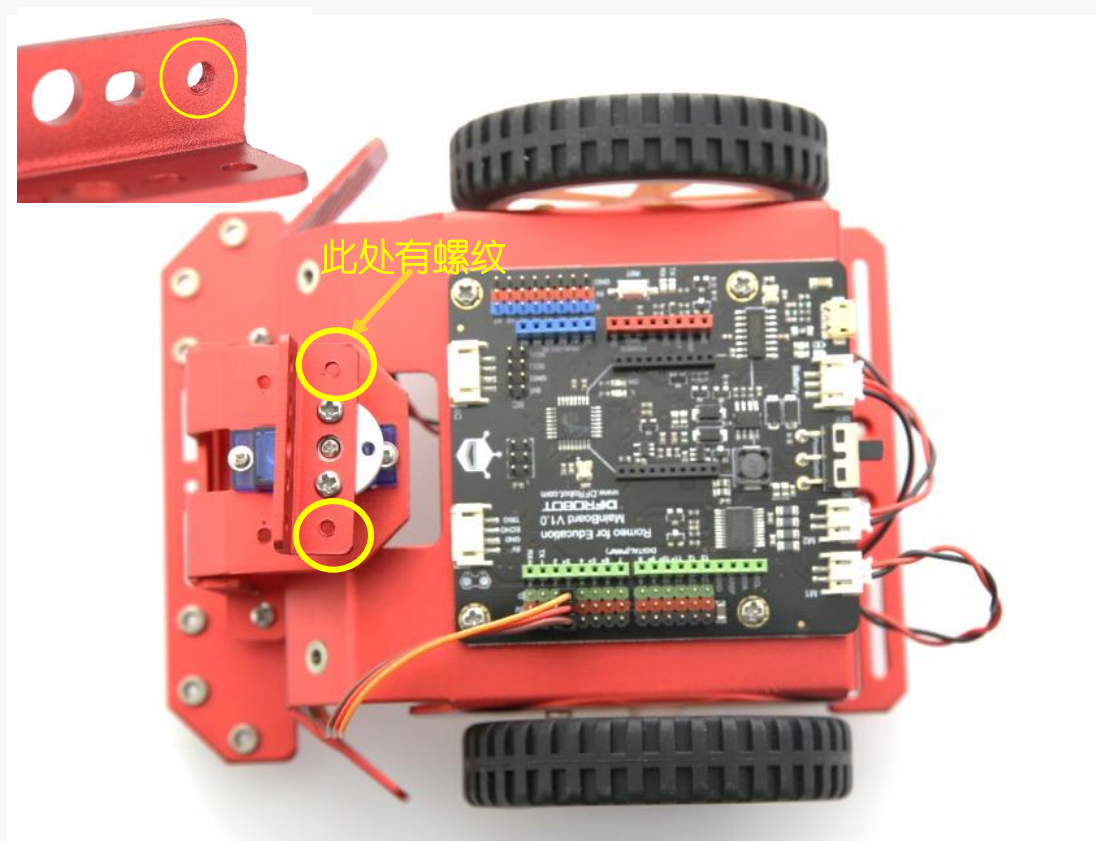
### 所需元件

所用螺丝为 M3\*6 圆头螺丝



### 组装完成

按照图中所示的位置安装，请注意保持支架向前的位置，并且可以向左右进行旋转。



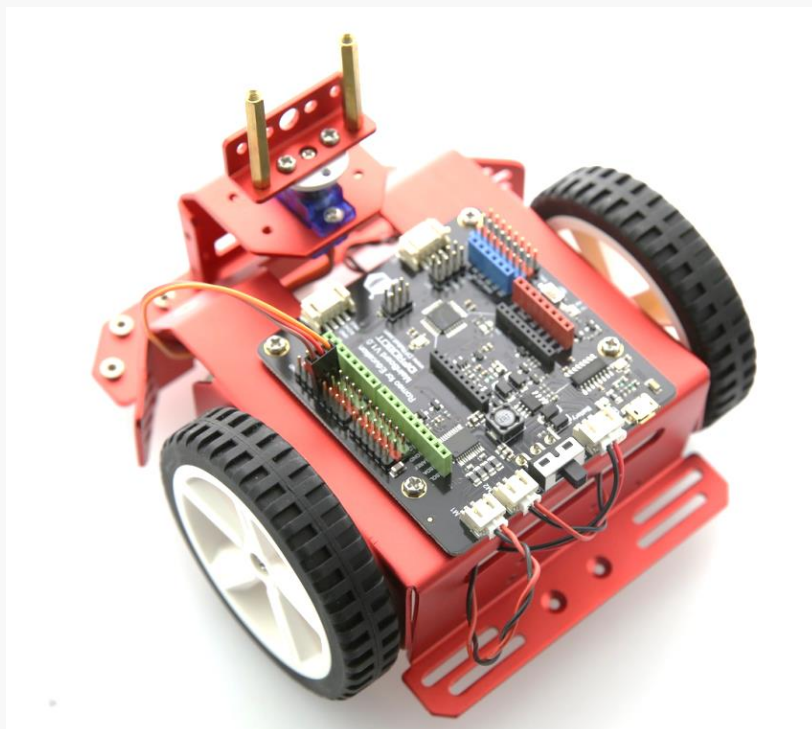
## STEP12 铜柱的安装

### 所需元件



### 组装完成

按照图中所示的位置安装，注意多功能支架上相应的孔是有螺纹的，如果没有办法固定，请将多功能支架换成另外一边安装。



## STEP13 风扇模块的安装

### 所需元件

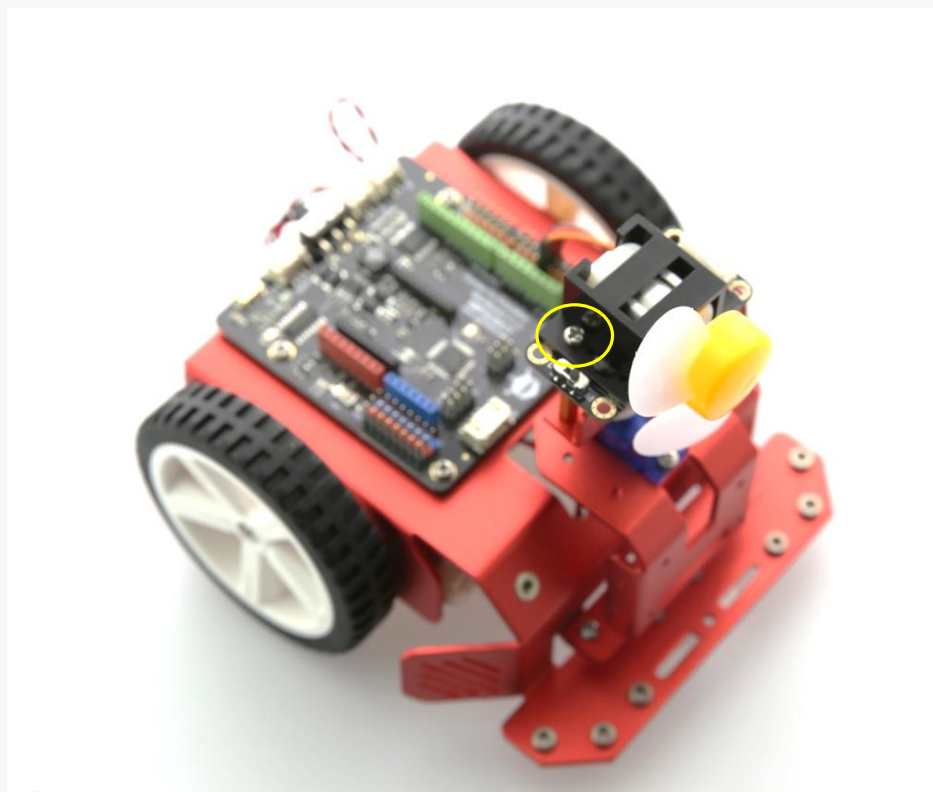
所用螺丝钉为 M3\*6 圆头螺丝



**组装完成**

按照图中所示的方向安装





## STEP14 超声波传感器的固定

### 所需元件

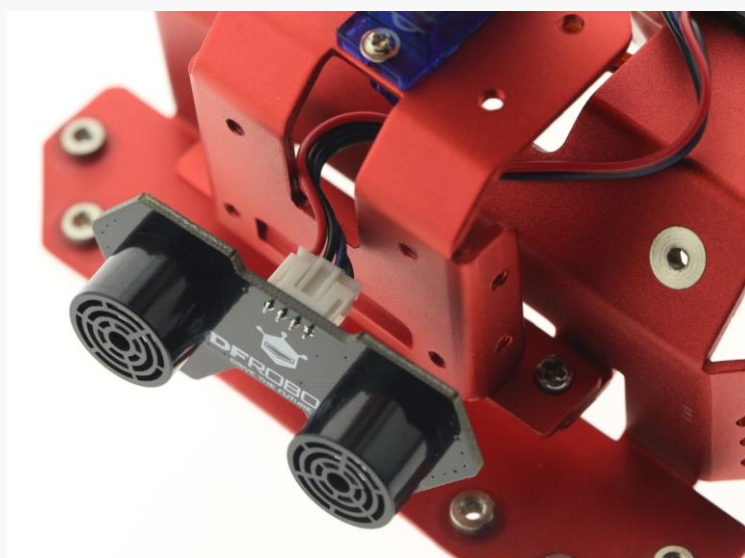
所用螺丝为 M3\*6 圆头螺丝





## 组装完成

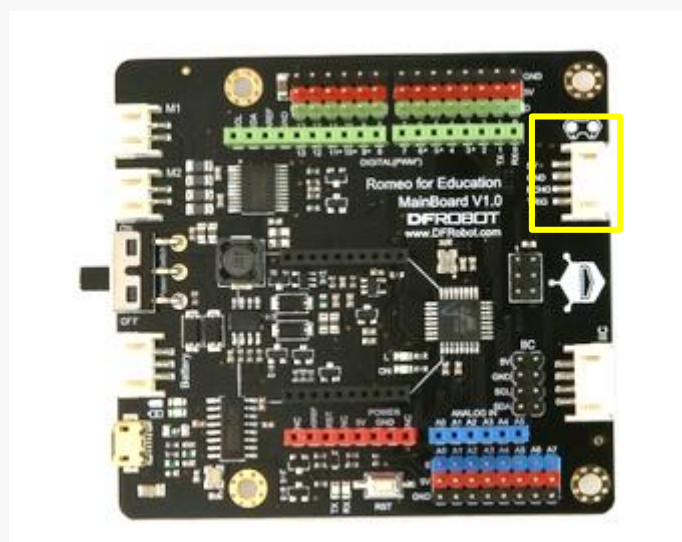
注意一定要先安装好超声波的线，从前端支架孔中穿出，防止线对于舵机的转动产生影响。





## 连线

主控板上有对应的超声波传感器接线位置。



## STEP15 喇叭的安装

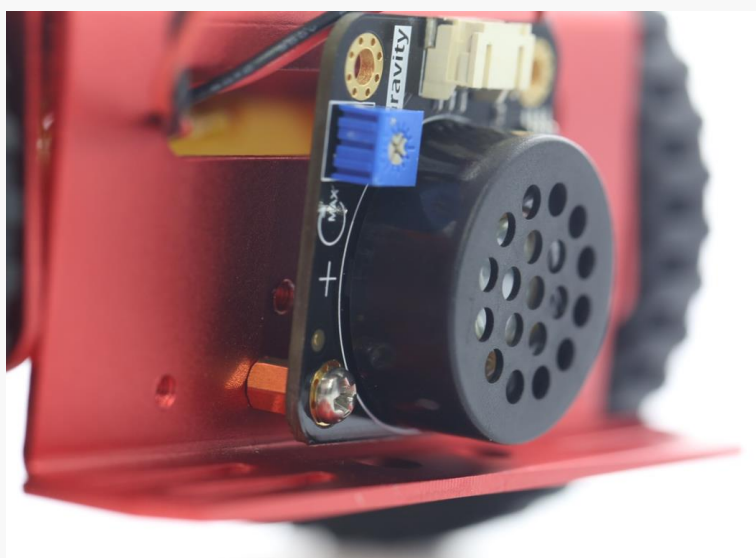
所需元件

铜柱为 M3\*6 螺丝钉为 M3\*6 圆头螺丝



## 组装完成

按照图中所示的位置安装



## STEP16 碰撞传感器与巡线传感器的安装

### 所需元件

所用螺丝为 M3\*6 圆头螺丝



**组装完成**



## STEP17 其他造型参考

发挥想象力，可以创造出更多的造型。



