

负压吸附爬壁机器人底盘 二次开发说明文档

型号 SC-06



更多产品动态



关注微信公众号



技术支持

目 录

1 概述.....	1
2 内部电路.....	1
3 元件说明.....	2
3.1 电源管理模块.....	2
3.2 遥控控制模块.....	3
3.2.1 遥控.....	3
3.2.2 遥控接收机.....	3
3.3 电机驱动模块.....	4
3.3.1 电机驱动板.....	4
3.3.2 减速电机.....	5
3.4 风机控制模块.....	5
3.4.1 调速器.....	5
3.4.2 无刷电调.....	6
3.4.3 涵道风机.....	7
附件 1	8

1 概述

SC-06 底盘专为二次开发设计。底盘本身已具备吸附爬壁功能，可直行和转向爬壁，使用遥控远程控制；底盘采用系留供电，供电电压 24V；底盘预留了 24V 的供电接口、遥控控制接口以及内部安装空间。开发过程中如有问题请联系我司工程师（扫描封面技术支持二维码添加）。

2 内部电路

● 正极 ● 负极 ● 信号端
*电机不分正负极

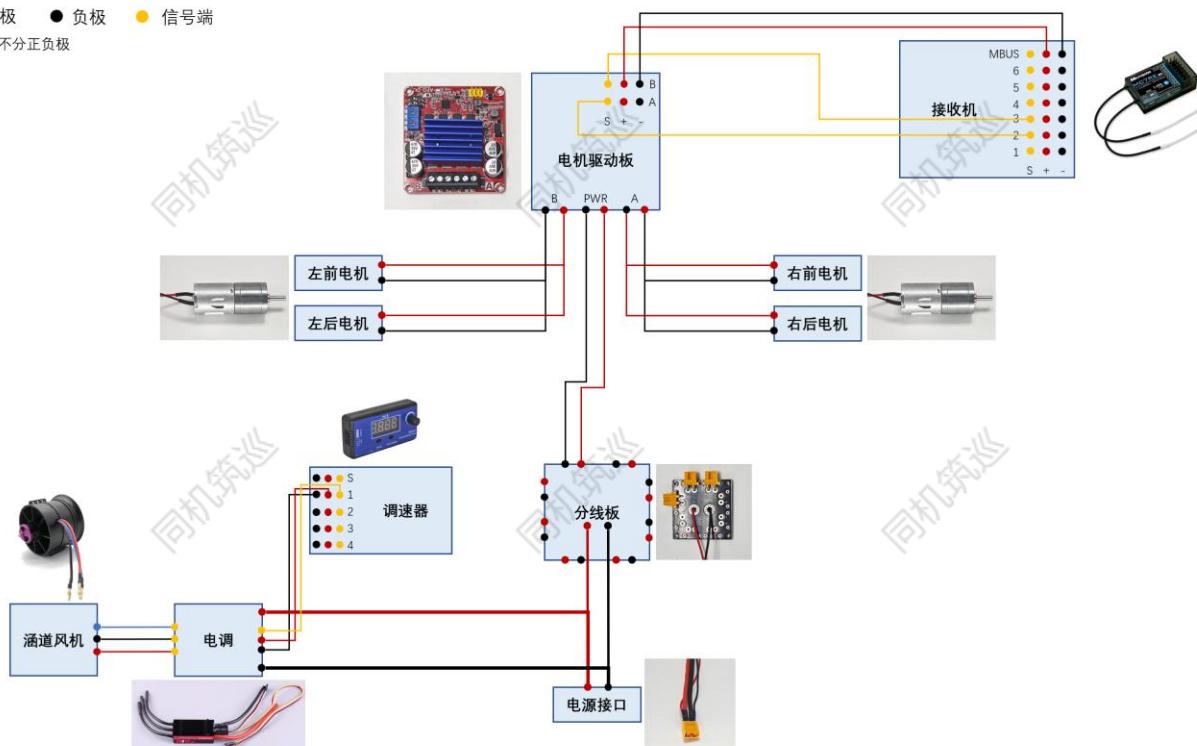


图 1 内部电路连接示意图



图 2 常用插头

3 元件说明

SC-06 底盘主要包含电源管理模块、遥控控制模块、电机驱动模块和风机控制模块。电源管理模块分为电源接口和分电板，遥控控制模块分为遥控和接收机，电机驱动模块分为电机驱动板和减速电机，风机控制模块分为调速器、无刷电调和涵道风机。各元件粘贴于内部空间，便于取下。底盘前盖和后盖均可取下两颗螺丝后开启，如下图所示。



图 3 底盘开盖示意图

3.1 电源管理模块

电源管理模块安装于底盘后方，电源接口采用 XT60 母头，与外部系留电源连接后底盘通电。分电板可分出 8 个接口，为 24V 负载供电，需要时可焊接 XT30PW-F 母头以增加供电接口。

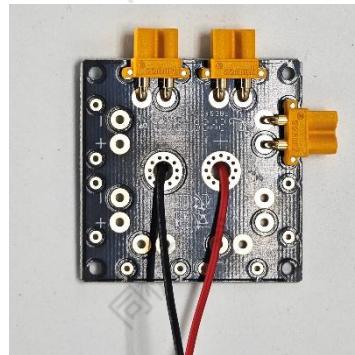


图 4 分电板

3.2 遥控控制模块

3.2.1 遥控

SC-06 底盘遥控已使用通道 2（右摇杆前后）和通道 3（左摇杆前后）。**请勿随意调节除通道外的按钮，遥控详细说明见附件 1。**



图 5 遥控通道示意图

3.2.2 遥控接收机

接收机用于接收遥控信号，以控制底盘运动，安装于底盘内部的右后方。通过 SBUS 信号的正负极可以向接收机供电，输入电压范围为 4.5-6V。通道 2 和通道 3 已使用，接收机与遥控均已对频匹配。



图 6 接收机说明

对频按键旁有指示灯，指示灯说明如下：

慢闪：无信号；

常亮：信号接收正常；

快闪：正在对频。

3.3 电机驱动模块

3.3.1 电机驱动板

电机驱动板用于控制减速电机，即轮子的运动，安装于底盘内部的右侧中部位置。SC-06 底盘仅支持航模电调模式。无特殊控制需求请勿调节驱动板上的按钮，改变驱动板设置。

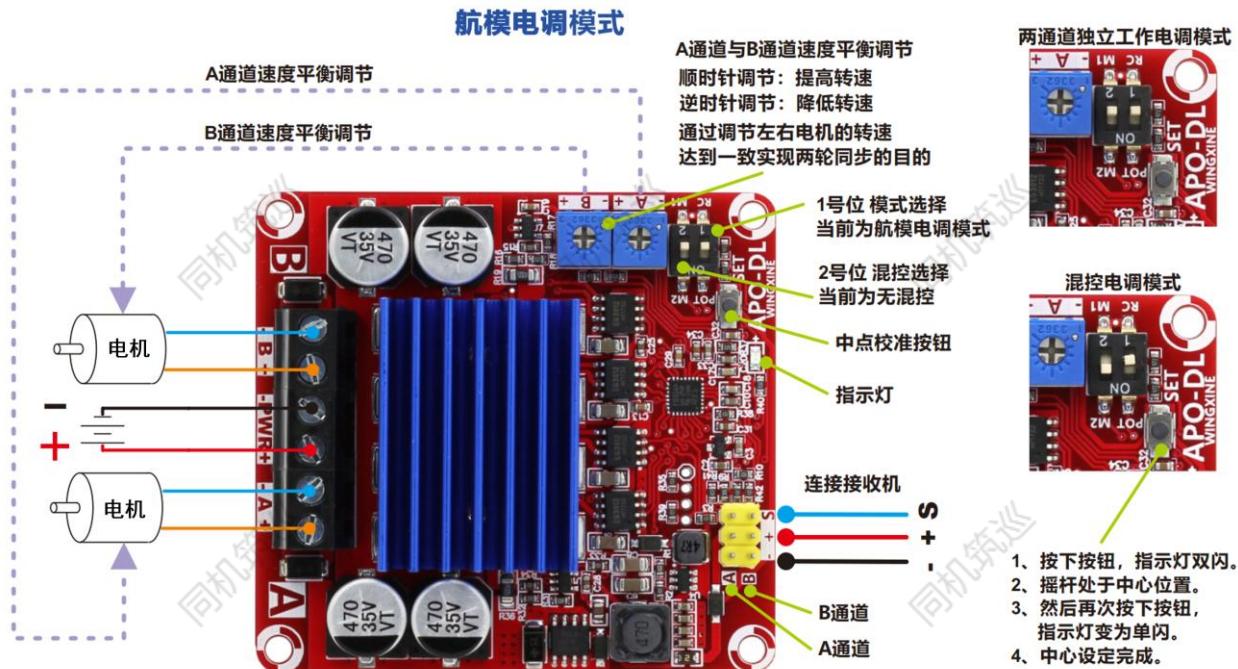


图 7 驱动板说明（航模电调模式）

3.3.2 减速电机

减速电机安装于底盘内部的两侧，与轮子连接。电机的两条接线不分正负极，仅控制电机旋转方向。



图 8 减速电机

表 1 减速电机参数

输入电压	12V
转速	35 转/分钟
功率	3.6W

3.4 风机控制模块

3.4.1 调速器

调速器用于控制涵道风机的转速，从而调节底盘吸附力，安装于底盘外部右侧。SC-06 底盘的调速器采用手动模式，请勿随意调节 Select 和 Pulse Width 按键。



图 9 调速器说明

表 2 调速器参数

输入电压	5-6V
输出信号宽度	800-2200us

3.4.2 无刷电调

无刷电调安装于底盘内部的涵道风机上，解析来自调速器的信号从而控制涵道风机转速。油门信号线连接调速器，电源输入端连接电源接口，电机连接端连接涵道风机的电机。



图 10 无刷电调说明

3.4.3 涵道风机

涵道风机安装于底盘内部中间位置，与底板和顶板相接。涵道风机的三条接线仅控制电机旋转方向，即出风方向，出风方向错误时，调换连接任意两条线即可。**使用时请勿调换接线。**

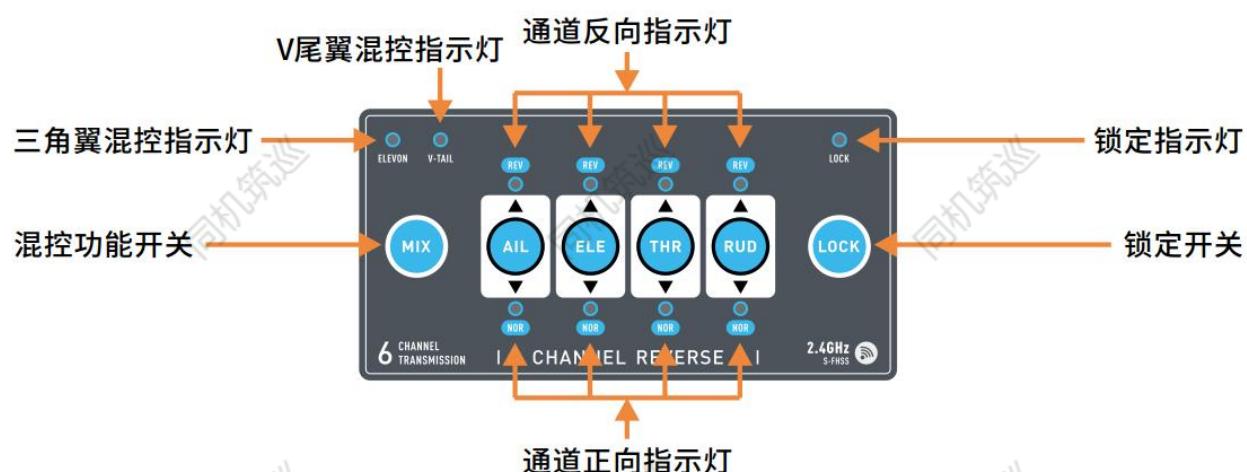


图 11 涵道风机

附件 1

遥控详细说明

遥控器功能解析



AIL:副翼通道正反设置 (CH.1)

ELE:升降通道正反设置 (CH.2)

THR:油门通道正反设置 (CH.3)

RUD:方向通道正反设置 (CH.4)



供电：

DC4-8.4V, 可使用4节5号电池安装到电池仓内, 如下图,



或者使用2节锂电池插入电池仓插孔, 如下图,



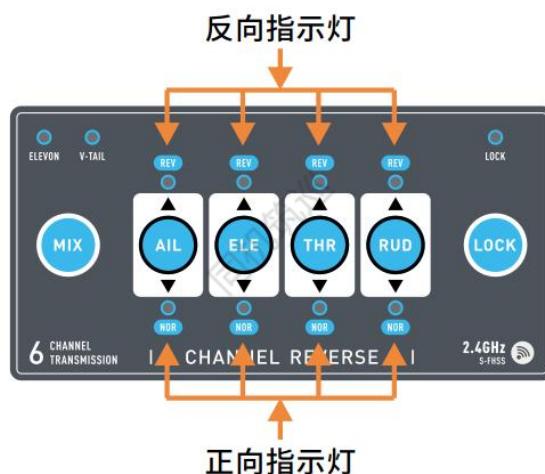
也可使用外接电源连接到遥控器右侧的DC电源插口, 如下图, 使用外接电源时请先拆除遥控器电池仓里的电池。



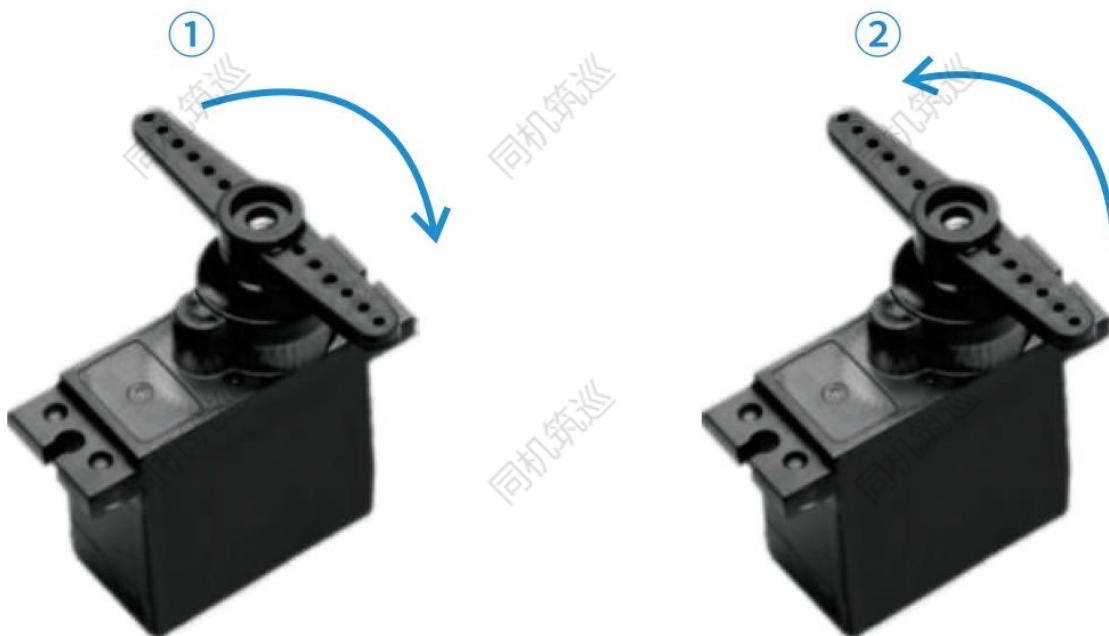
功能设置

通道反向：

长按 (AIL、ELE、THR、RUD) 任意一个键1秒以上切换方向,方向指示灯下方亮为正向,指示灯上方亮为反向,如下图。

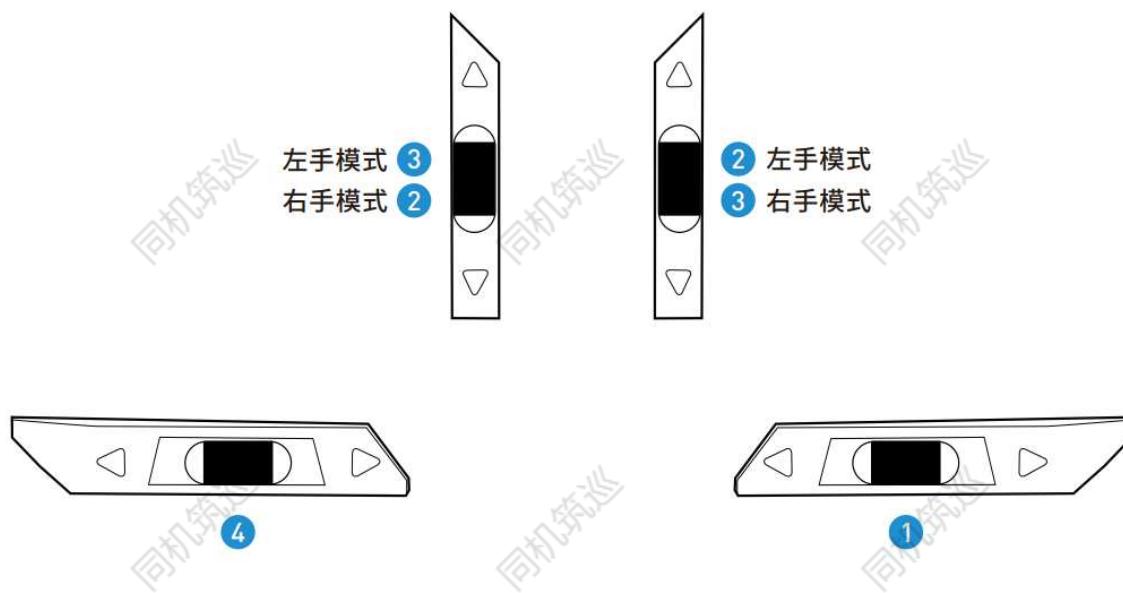


以通道1为例,当反向指示灯到下边的时候,由左到右拨动摇杆,舵机将由左至右摆动(图①),当反向指示灯到上面的时候,再由左到右拨动摇杆时,舵机将由右至左摆动(图②)。



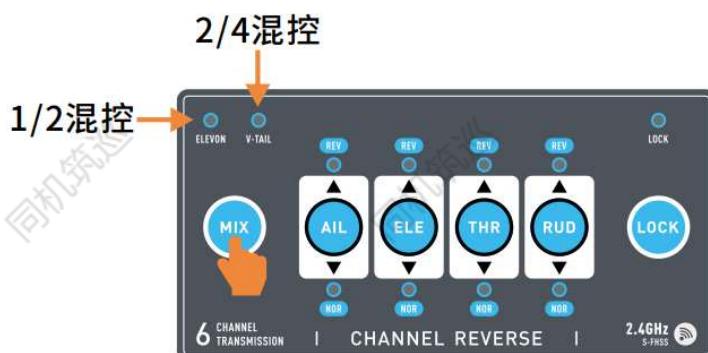
微调开关:

下边左微调开关对应通道4, 右边微调开关对应通道1; 上边左微调开关, 左手模式对应通道3, 右手模式对应通道2; 上边右微调开关, 左手模式对应通道2, 右手模式对应通道3; 如下图。



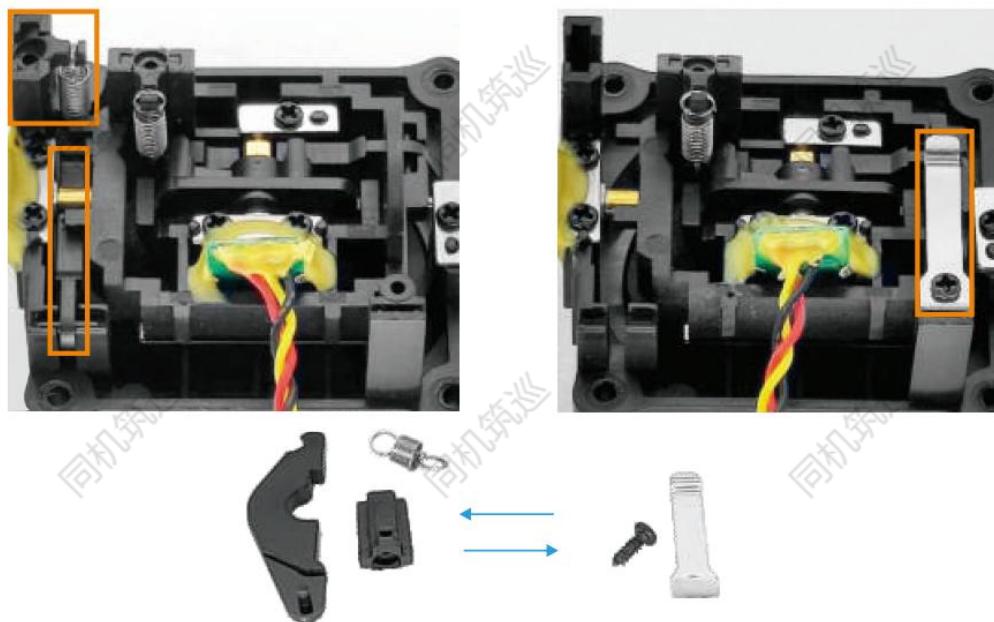
混控:

开机后按 (MIX) 键3秒切换混控模式, 混控灯左灯亮为1/2混控, 右灯亮为2/4混控, 如下图, 两灯灭为无混控。

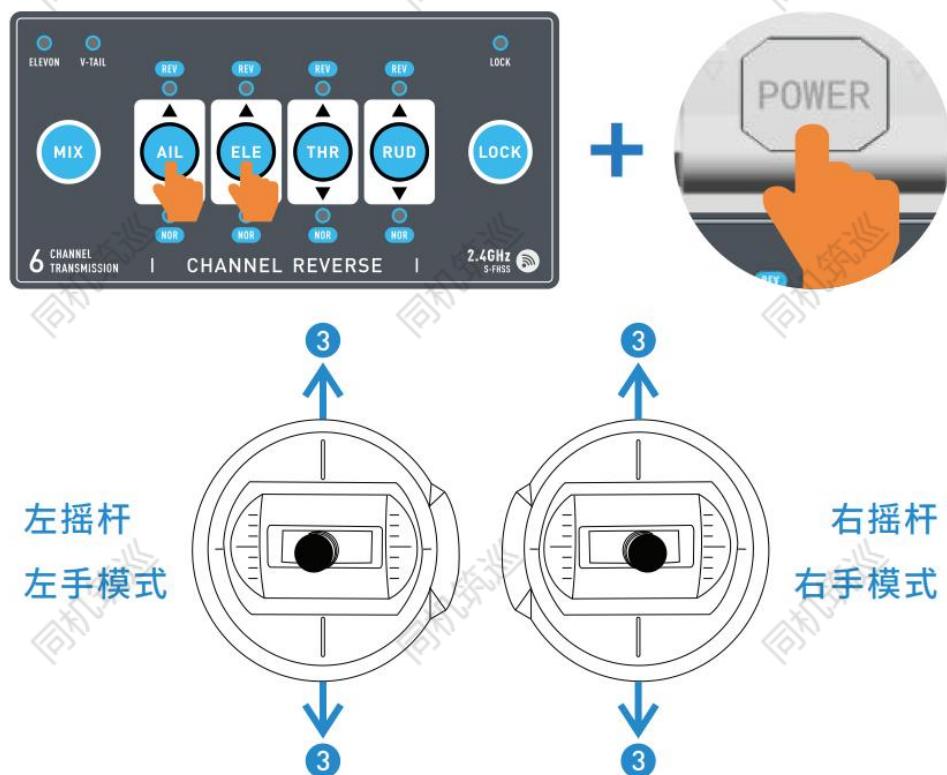


切换左右手摇杆：

拆开遥控器后盖,交换左右摇杆的卡簧和中位杠杆,如下图,



开机前按住 (AIL+ELE) 键再开机,切换左右手摇杆;左手模式时左摇杆上下控制通道3;右手模式时右摇杆上下控制通道3;如下图。

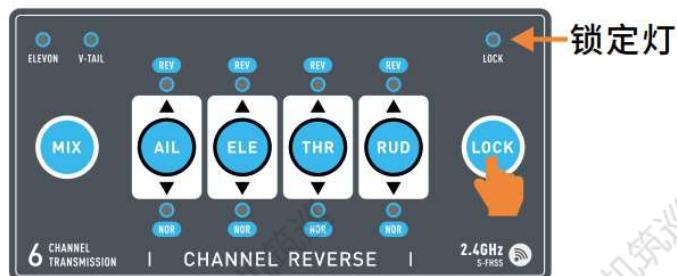


D/R开关：

大小舵角切换开关, 大舵角信号输出为100%, 即1000-2000, 小舵角输出为50%, 即1250-1750。

按键锁定：

开机后按(LOCK)键3秒锁定, 锁定后锁定灯亮, 微调/混控/反向键不可用。



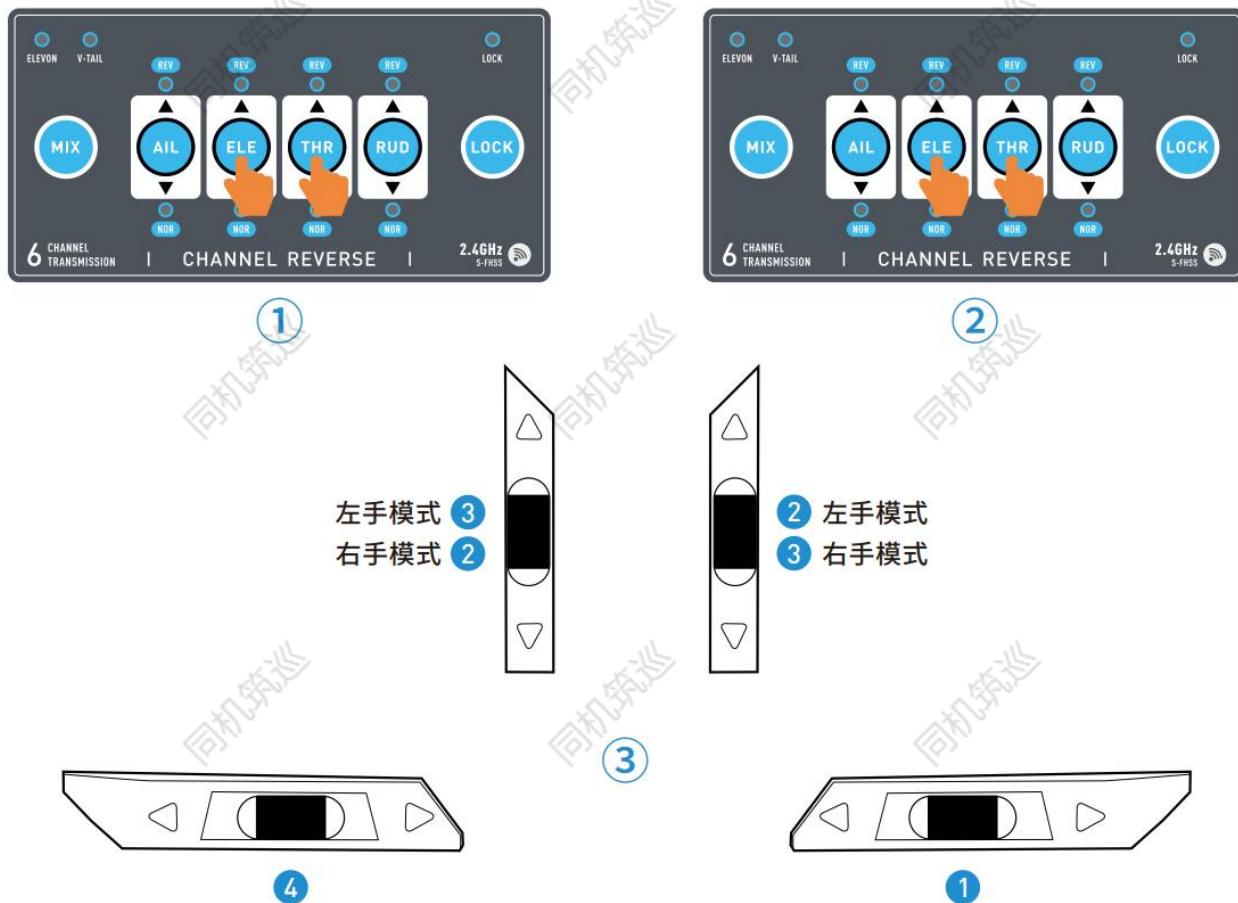
失控保护设置：

开机后按(AIL+RUD)键发送失控保护值, 如下图, 设置当接收机与遥控器失联后, 接收机输出的值。



行程设置：

开机后按(ELE+THR)键进入设置(图①),拨动相应通道的微调开关(图③),增加或减小行程量,再按(ELE+THR)键退出设置(图②)。



射频切换：

开机后按(ELE+RUD)键切换兼容模式,如下图,默认6C迷你模式,切换后为标准6C模式。



SW功能选择：

开机后按(THR+RUD)键切换SW键功能，如下图；

行程量切换：当功能打开时输出自定义的行程量，关闭时还原；

通道2锁定：打开时通道2锁定当前值，回中后上拉加一档，下拉减一档，上下各有5个档位。



低压报警：

4节干电池低于4V报警，2S锂电池低于7V报警。

恢复出厂设置：

开机后按(MIX+AIL)键重置，如下图，除摇杆校准值外所有设置还原。



无动作关机：

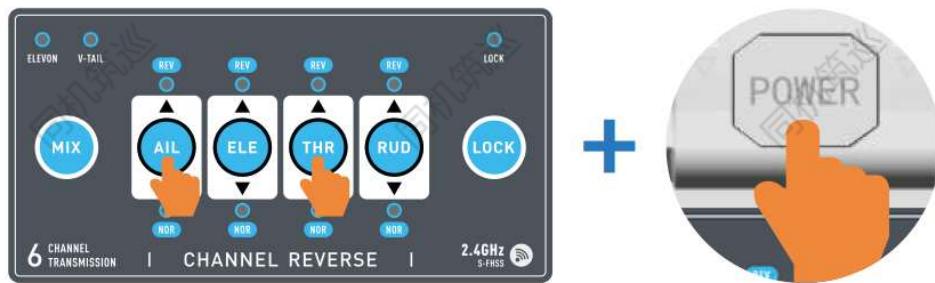
在非速度锁定状态下，遥控器无动作15分钟后自动关机，在速度锁定状态下不会自动关机。

安全关机建议：

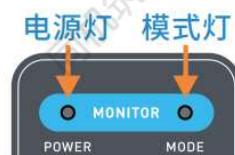
为了保证航模和自身安全，在航模电机停止运行后，先关闭模型电源，然后再关闭发射机电源。

摇杆校准方法：

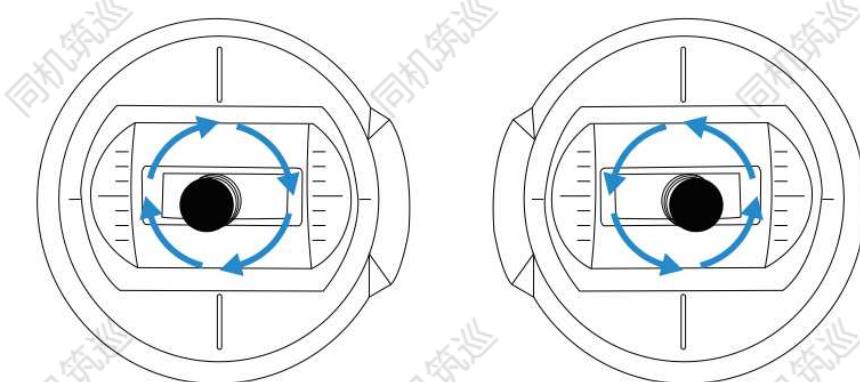
发射机关机状态下,用两根手指同时按住(AIL+THR)键再按开机键进入校准,如下图;



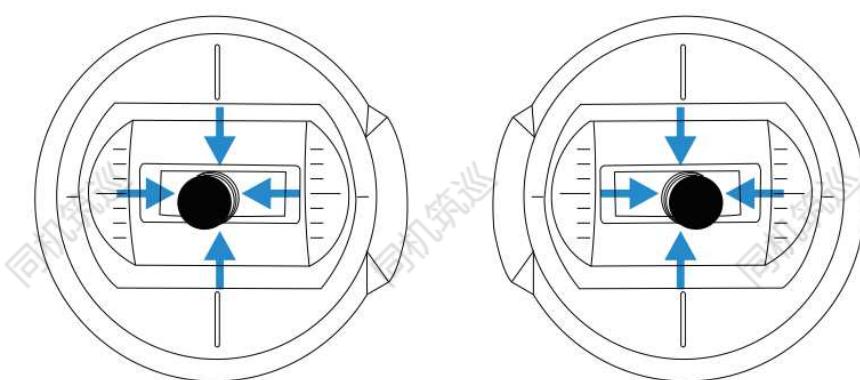
此时,电源灯与模式灯出现交替闪烁,并伴有滴滴响,



最大幅度摆动两个摇杆,如下图,



然后两个摇杆居中,如下图,



两个摇杆居中后,再拨动D/R开关完成校准,此时电源灯与模式灯长亮,摇杆校准完成。



PPM模拟器信号：

PPM信号每20ms一帧数据,以低电频开始,第一个上升沿到第二个上升沿的时长为通道1数据,第二个上升沿到第三个上升沿时长为第通道2数据,如此类推,如下图。

