

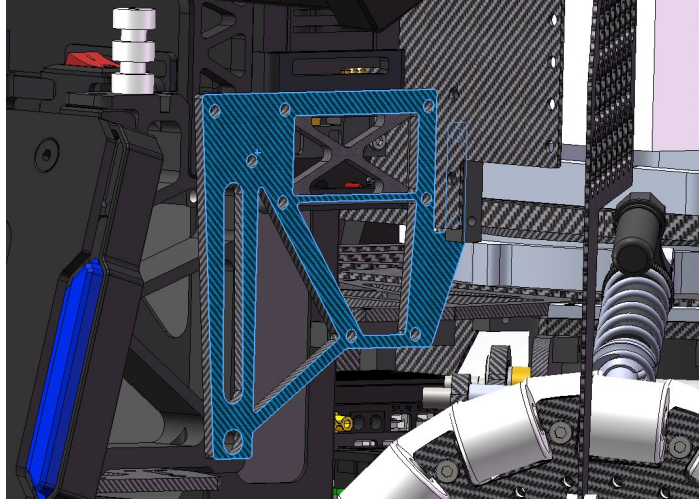
RM2022-南京理工大学-Alliance-机械结构开源-步兵机器人-Bug 修复与补充说明

黄炫宇 南京理工大学 xuanyuhuang2001@gmail.com

1、电池无法插到底的 Bug

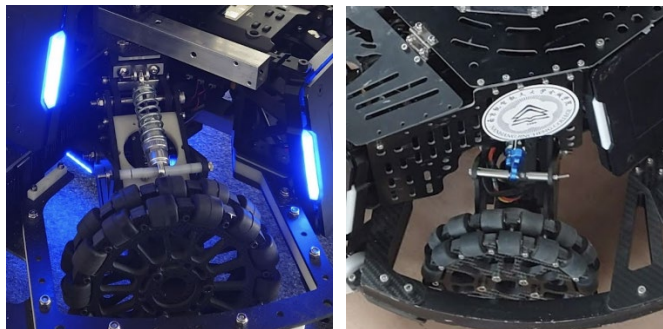
这个问题来自于我们老机械组长绘制零件库的“电池与电池架”的装配体的时候，没有将卡扣插到底。这个距离差 2mm。

建议自行修改相关的板材的草图来解决。



2、避震器下端，请破坏鱼眼后使用 M5 的螺栓。

使用七八厘米的 M3 螺栓实在是不干人事。

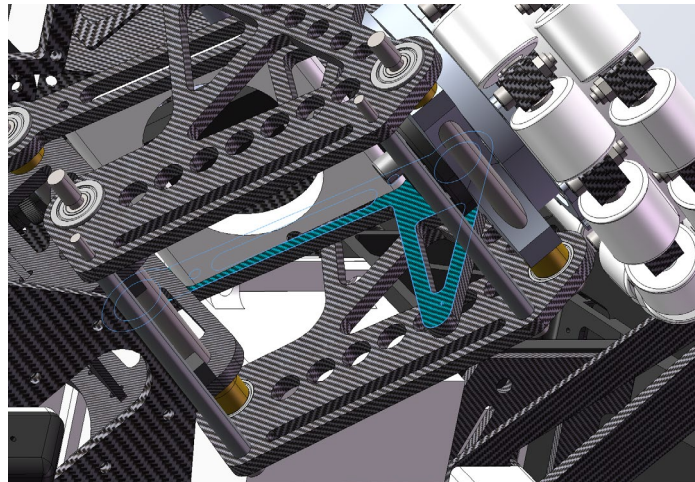


3、请去除纵梁铝管的不位于中心碳板上的水平面上的槽形镂空

不然侧面受到撞击的时候强度不够



4、平四摇臂上限位未起作用



设计上应有的上限位是上摇臂下凸起的三角形与铜套碰撞。实际上的上限位是避震器被压到底。一旦避震器被压到底。避震器固定座（加工件）会产生弯曲。

5、请使用铝管作为防撞，弯管机在开源文档中提及了。请仔细阅读开源文档。

该操作性价比巨高，相比于板材夹打印件，有更小的重量和更高的强度。

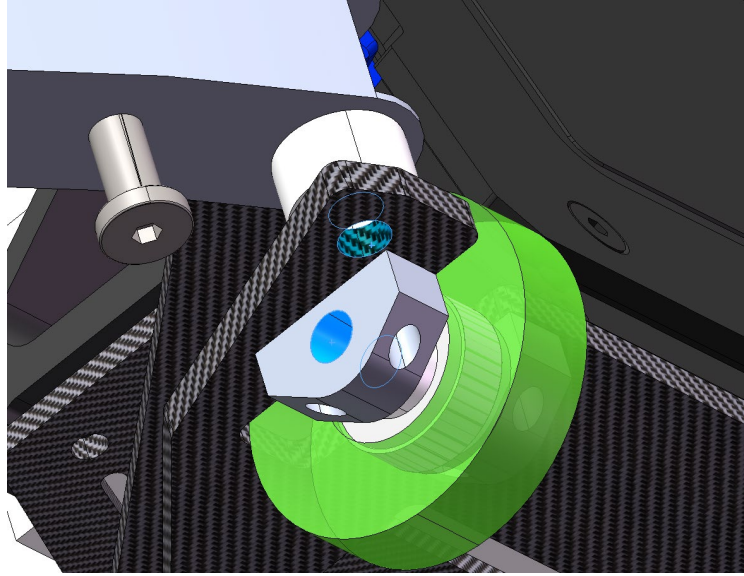


图中是我们在开原基础上继续改进的 2023 全向轮，与南航金城好兄弟的全向轮步兵合照。请使用铝管作为保险杠！

6、建议使用上交云台

会有更小的惯量。

- 7、对锁螺母与上交开源的导轮零件有干涉
修改孔位，或者对加工件进行切割。



本文所提及的，不提供直接可以使用的图纸，请自行根据需要修改开源图纸。