

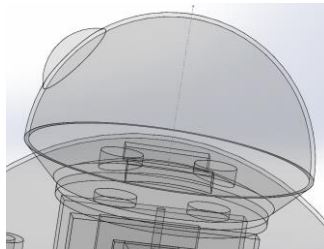
# DIYBB-8 机器人

黄瀚文 王晓飞 杨天驰  
少年班学院

## 项目简介：

### 原理说明：

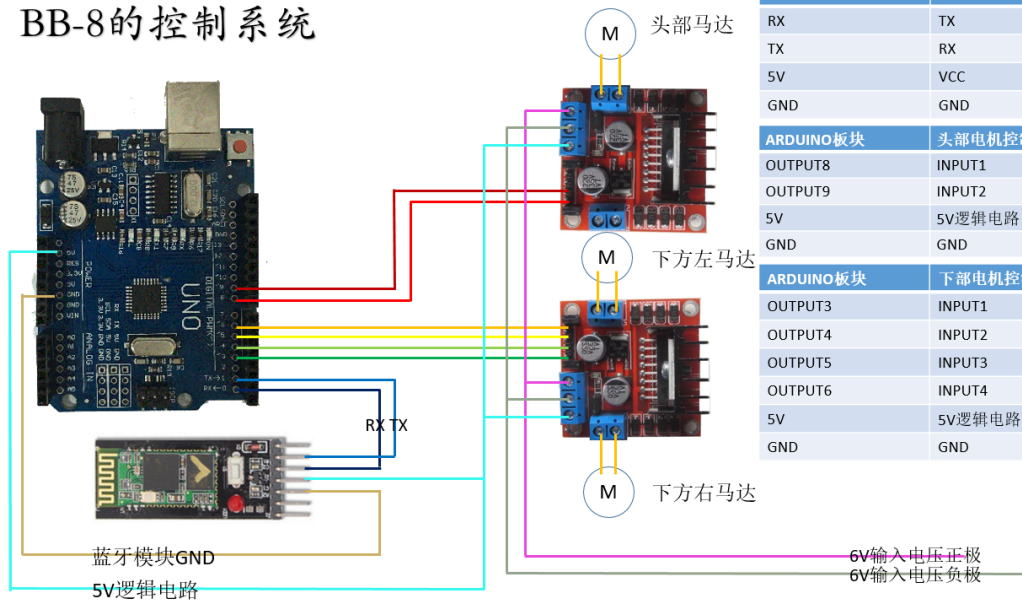
- 头部通过磁铁吸引力与身体中的支持部分连接。支架的方向决定了头部的位置。
- 用于吸引连接的磁铁有两个，以便产生转动力矩，控制头部关于轴向转动。
- 头部悬浮的难点在于磁铁的选取，头部电机的控制，磁铁之间距离的控制，头部平衡的保持以及减少头部和身体之间的摩擦



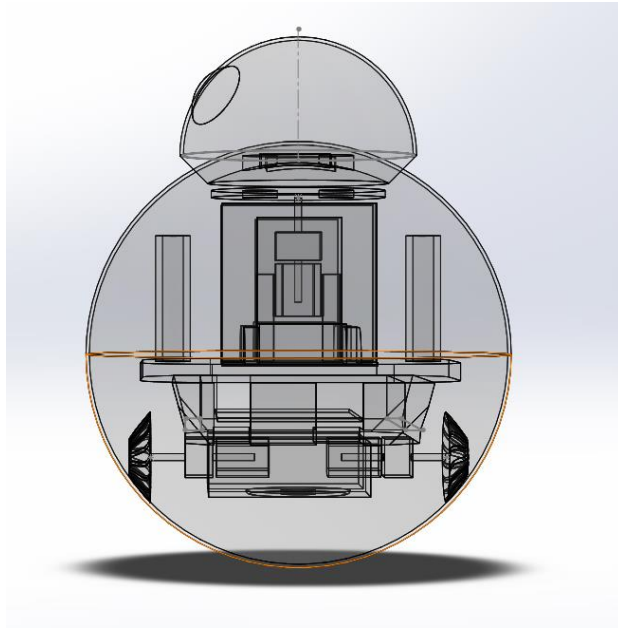
头部图片

### 身体内部电路图：

#### BB-8的控制系統



### 身体空间结构：



**项目视频&3D 模型：**（见附件）

**项目分工：**

黄瀚文：建模，喷漆，视频剪辑

王晓飞：喷漆，写代码，设计线路，配音

杨天驰：建模，喷漆，焊接电路板，拍摄