

# iSumoBot<sup>®</sup> 4 轮驱动相扑机器人

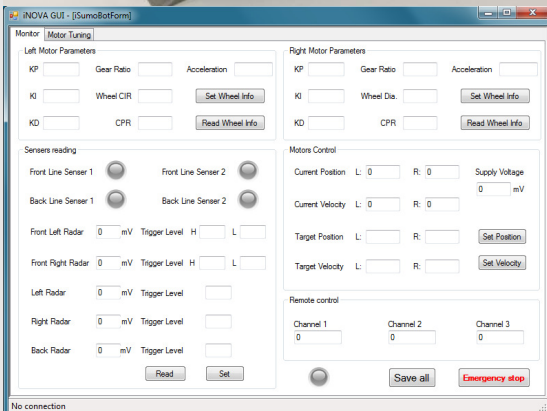
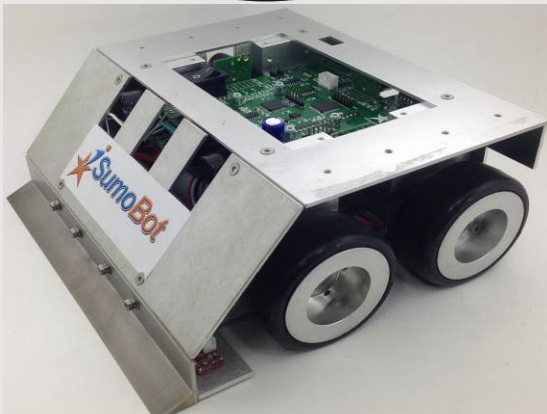
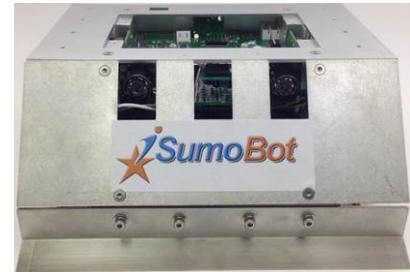
**NOVA**  
MICROSYSTEMS  
www.inovamicro.com

## 系统概述

**iSumoBot<sup>®</sup> 4 轮驱动相扑机器人**是一款专为机器人相扑运动开发的兼具自主模式和遥控模式的机器人

- 全金属外壳构造
- 装备两台大功率伺服电机
- 速度和位置的闭环控制器
- 装有 4 个红外地板传感器
- 装有 5 个超声波传感器来探测周围的环境
- RS232 端口
- 使用蓝牙通讯
- 兼容 Arduino
- 使用我们自主的 iQu<sup>®</sup> 平台技术
- 每年在新加坡和日本有比赛

**SumoBot**



## 自主模式。

在自主模式下，机器人可以自行完成任务。任务由用户编好程序。

## RC 模式

在 RC 模式下，机器人可以由用户手中的遥控器来控制。用户也可以编程来定义自己的遥控动作。

**iQu<sup>®</sup>** 是我们自主的机器人应用平台

- 搭配电脑图形软件来控制或者检测故障。
- 可以和输入，输出，传感器，运动系统相连。
- 内置的已定义好的基本动作。

## 培训

有需求的话我们可以提供培训服务。内容包括

- 系统操作和维护
- **iQu<sup>®</sup>** 平台简介
- Microchip 的微处理器的 C 语言编程
- 相扑机器人的动作编程

