



移动机器人 **Buggy3** 套件，包括 **RDDRONE-FMUK66** 和外设

MR-BUGGY3

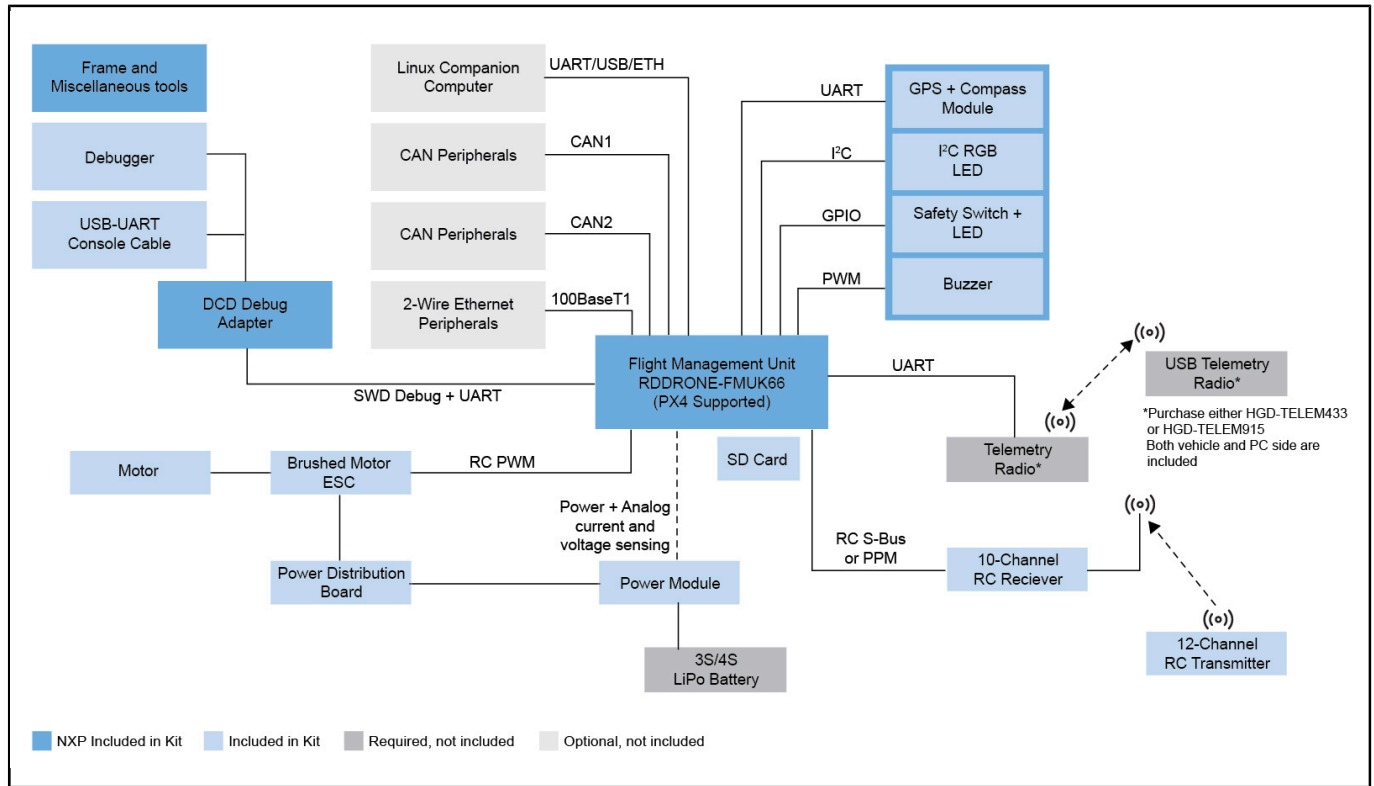
Last Updated: Nov 1, 2022

MR-BUGGY3 套件提供了构建小型机器人 **Buggy** 和评估 **RDDRONE-FMUK66** 所需的机械和其他组件。该平台包括有刷电机控制器和 **RC** 遥控器以及稳健的机械平台，该机械平台有两层，可支持与其他电子和移动机器人评估板解决方案的扩展。

此开发套件可用作 **HoverGames/RoverGames** 的一部分，并包含这些编码挑战所需的组件。请注意，这是专业开发套件，且并非完整功能系统。它不包含恩智浦软件，飞行管理单元 (**FMU**) 由支持商业友好的开源的 **PX4.org** 车辆栈的主线分支支持。一个完整的工作系统需要独立的业余型锂聚合物电池和特定国家的遥测无线设备。

装配后，机架有适当的额外空间，可安装其它组件，如 **UCANS32K146**、**UCAB32K1SIC**、**RDDRONE-T1ADAPT**、**NXP Freedom** 板。基于 **i.MX 8M plus** 或 **i.MX 8M Mini** 的 **NavQPlus** 等配套计算机可用作运行 **Linux** 和 **ROS/ROS2** 的视觉处理器。探测车开发平台非常灵活，它完全开放，可开发机器人技术、控制算法、安全网络和通信协议，并可包括其他附加组件、配套计算机、软件或相关的解决方案。

MR-BUGGY3框图 Block Diagram



View additional information for [移动机器人Buggy3套件](#), 包括RDDRONE-FMUK66和外设.

Note: The information on this document is subject to change without notice.

www.nxp.com

NXP and the NXP logo are trademarks of NXP B.V. All other product or service names are the property of their respective owners. The related technology may be protected by any or all of patents, copyrights, designs and trade secrets. All rights reserved. © 2024 NXP B.V.