3D 打印 · 开源项目 · 中文翻译版

Otto DIY 四足机器人

Otto DIY Quadruped robot（英文原版随附）

原作者	Otto Robot（Printables @HP Robots Otto）
原始页面	https://www.printables.com/model/167324-otto-diy-quadruped-robot
来源平台	Printables —— 开源 3D 打印模型社区（开源网站下载）
发布时间	2025-11-10
热度	点赞 217 · 下载 4634 · 文件 13 个
许可协议	CC BY 4.0
文件构成	本文档（中文说明）+ 英文原版 PDF + 模型包（官网 3d-print 页可下载）

鸣谢原作者（Attribution）

本文件来源于开源 3D 打印社区 Printables（开源网站），原作者为 Otto Robot。感谢原作者将设计与资料无偿公开分享。

中文版由 OpenHW Lab 翻译整理，版权归原作者所有；转载或使用请保留原作者署名并遵守 CC BY 4.0。

1 项目简介

两位开源机器人前辈的合体：Otto DIY × MiniKame，8 个舵机驱动的四足机器人，会走会跳会叫。

这款四足是 Otto DIY 与 MiniKame 的结合：保留了 Otto 的易上手，又用四条腿换来了更灵活的运动，能走、能跳舞、能发出情绪音效。

主控用 ESP8266（Arduino 兼容），可以用 Otto Blockly 拖积木编程，也能直接写 Arduino 代码；每条腿两个舵机，整机 8 个舵机 + 一块小锂电。

压缩包里除了模型，还有作者的代码包与库文件（`extra/` 目录），以及英文说明书 PDF。打印建议：PLA、0.2–0.3 mm 层高、15% 填充、免支撑。

要点：

- 8 个舵机（每条腿 2 个）
- ESP8266 / Arduino，Otto Blockly 图形编程
- 含英文装配说明书
- 两种尺寸：Compact 与 Bigger

2 模型文件清单

完整模型包已镜像到官网（www.openhwlab.com/3d-print），可直接下载。

Bigger design	5 个文件
ottoquadbigger_body.stl、ottoquadbigger_legs.stl、ottoquadbigger_hips.stl、ottoquadbigger_head.stl、ottoquadbigger_pins.stl	

Compact design	5 个文件
ottoquadfootax2.stl、ottoquadbodyv13.stl、ottoquadlegbx2.stl、ottoquadlegax2.stl、ottoquadfootbx2.stl	

extra	3 个文件
ottoquadbigger_code.zip、firmwarever_9.ino、ottoquadlibs.zip	

3 许可与免责

许可协议：CC BY 4.0

https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/

本文档为中文说明（含摘要与要点翻译），原始英文文档由原发布者在 Printables 上生成，已随本页提供。如翻译与英文原文有出入，以英文原文为准。模型的使用、打印与再分发请遵守原作者许可。

感谢开源社区：本页内容来自 Printables 开源社区，由 OpenHW Lab 翻译与镜像，仅供学习交流使用。原站无法访问时可直接在本站下载全部资料。