3D 打印 · 开源项目 · 中文翻译版

STYR-01 自稳定滚动机器人

STYR-01: The Self-Stabilizing Rolling Robot（英文原版随附）

原作者	Judhini Prints（Printables @Judhini）
原始页面	https://www.printables.com/model/1194641-styr-01-the-self-stabilizing-rolling-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	2025-03-06
热度	点赞 6718 · 下载 16656 · 文件 6 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 Judhini Prints。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

掌心大小的滚动机器人：靠内部配重实现被动稳定，滚动时头部始终朝上。

STYR-01 是一个能放在手心里的小机器人：轮壳内部装了一个配重，滚动时配重保持不动，头部因此始终朝上，效果很像 BB-8。

结构按 FDM 打印优化过，零件之间靠卡扣与轴配合，可以完全不用胶水（想加固也可以点一点胶）。

作者特别提醒：必须按附带的装配说明顺序装配。配重与头部的装配关系装错的话，机构就不会生效——这一步是成败关键。

要点：

- 纯机械被动稳定，无电池无电控
- 6 个 STL，免胶装配
- 针对 FDM 优化，免支撑
- 灵感来自 BB-8 与 WALL·E

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。

(根目录)	6 个文件
styr-01_counterweight2_v4.stl、styr-01_head_v4.stl、styr-01_wheel_v4.stl、styr-01_counterweight_v4.stl、styr-01_face_v4.stl、styr-01_arm_v4.stl	

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。