

마이크로비트 2WD 로봇카 키트

-조립설명서

24th March 2023

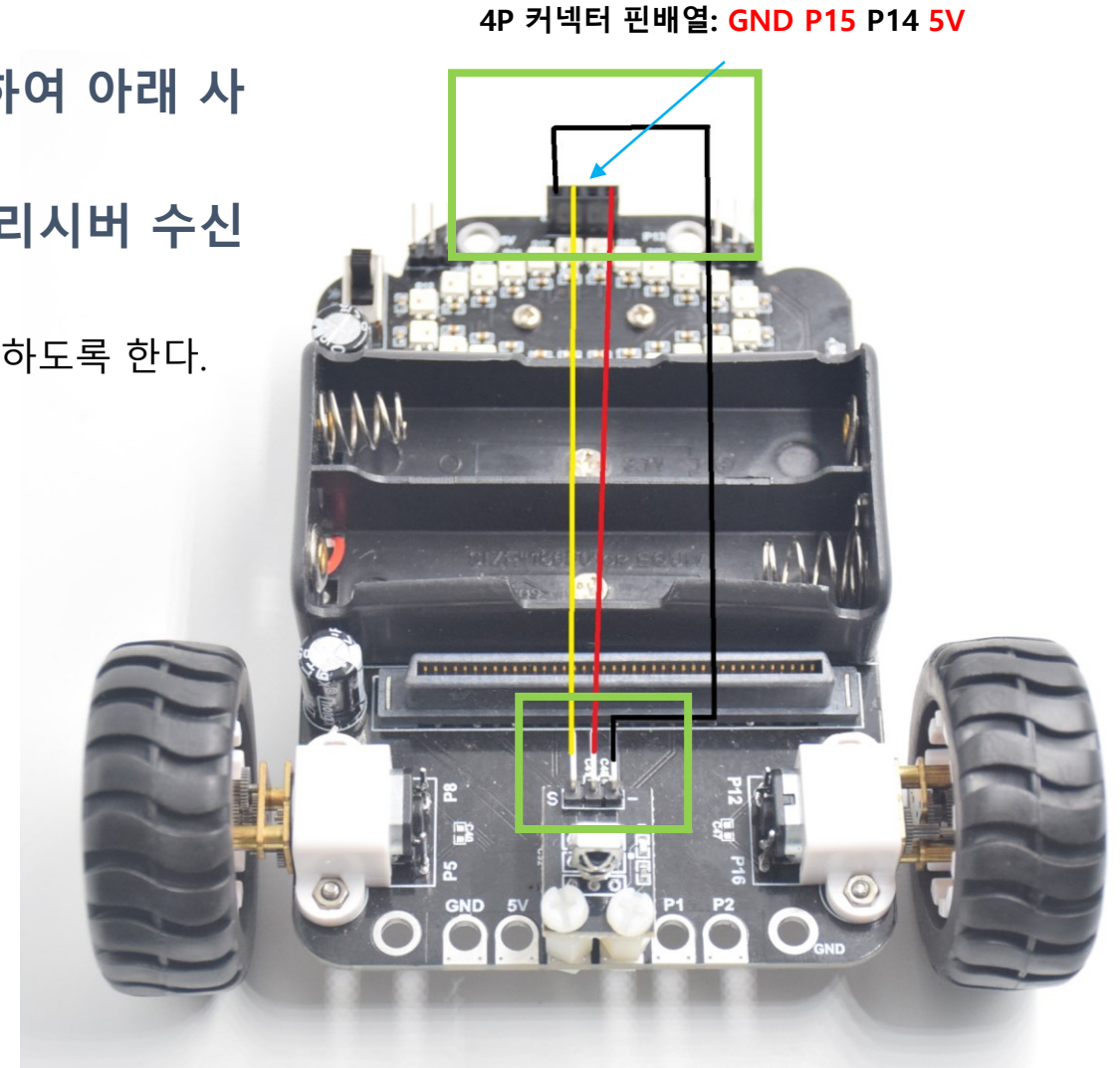
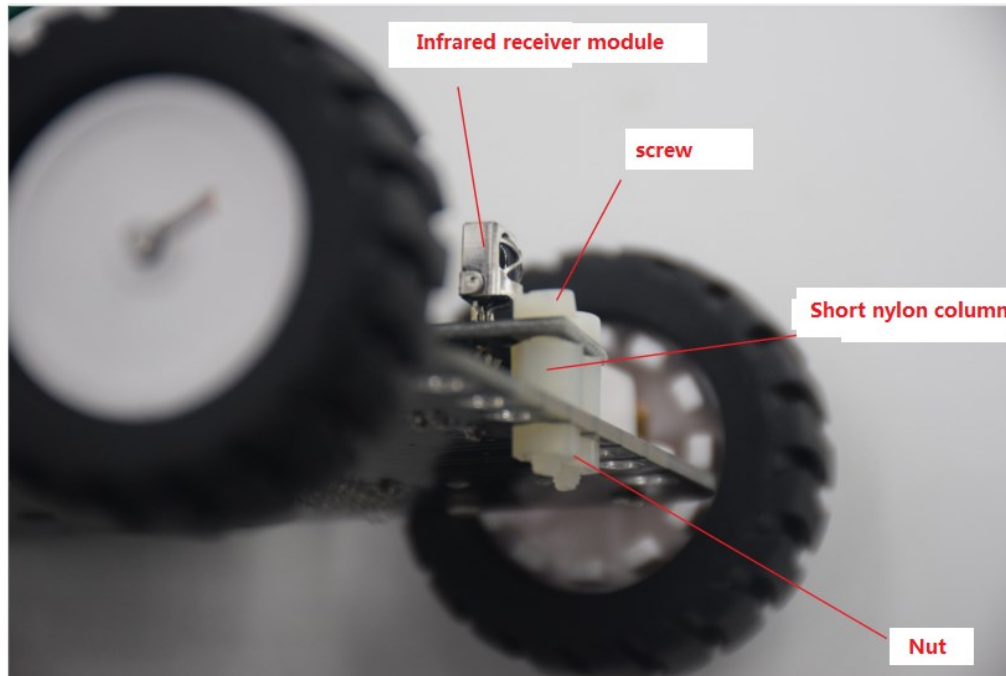
이경남

by LKEMBEDDED

조립설명서 #1

◆IR 리모콘 컨트롤 동작모드

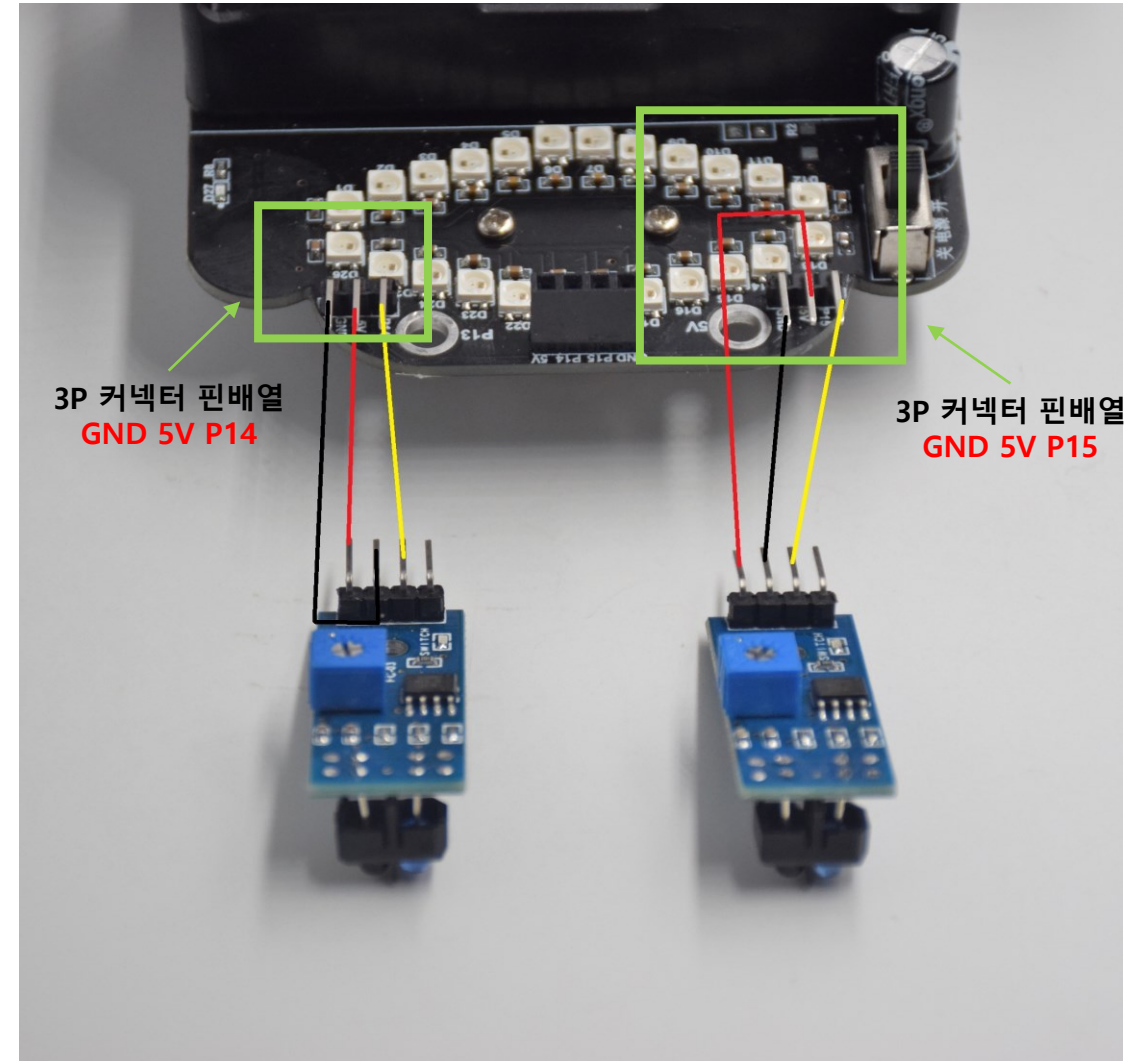
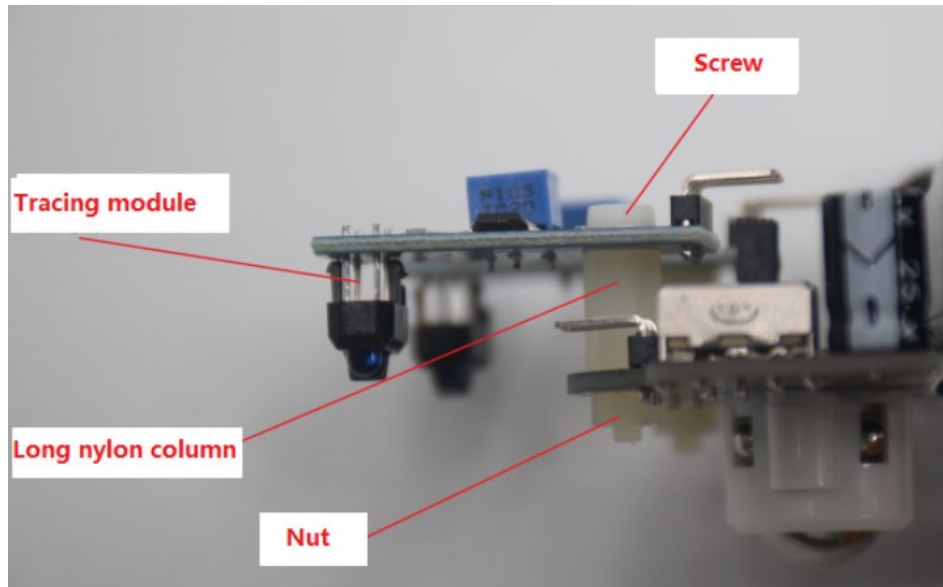
- IR 리시버 수신 센서를 나일론 육각포스트를 이용하여 아래 사진처럼 고정
- 우측의 사진처럼 암수 점퍼 케이블을 이용하여 IR 리시버 수신 센서와 3P 핀헤더 소켓 커넥터에 연결
 - 모듈과 3P 핀헤더 커넥터 연결시 전원극성에 유의하여 연결하도록 한다.



조립설명서 #2

◆라인 트레이싱 동작모드

- 2개의 라인 트래킹 센서 모듈을 하단 사진처럼 나일론 육각 포스트를 이용하여 고정
- 우측의 사진처럼 암암 점퍼 케이블을 이용하여 라인 트래킹 센서 모듈과 3P 핀헤더 커넥터에 연결
 - 모듈과 3P 핀헤더 커넥터 연결시 전원극성에 유의하여 연결하도록 한다.



Thank you for watching