

choco pi board 초코파이 보드

◇◇◇◇◇◇◇◇◇◇ 초코파이카 조립도 ◇◇◇◇◇◇◇◇◇◇



구성품



▲ 메인보드



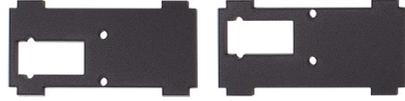
▲ DC모터 X 2



▲ DC모터바퀴 X 2



▲ 모션블록



▲ DC모터지지대



▲ 모터블록



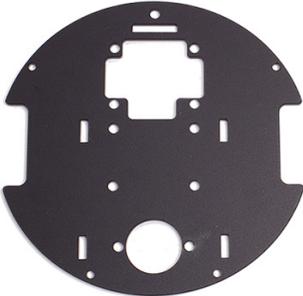
◀ 모션블록 지지대



▲ 초음파센서 지지대



▲ 초음파센서



▲ 윗판



▲ 볼케스터



◀ Rivet X 17



▲ 블루투스 동글



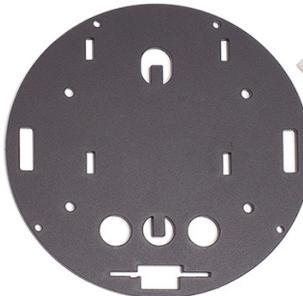
◀ PCB서포트 X 4 (30mm)



◀ 나사 X 8 (5mm)



◀ 나사 X 2 (바퀴)



▲아래 판



▲ 보조배터리



◀ 나사 X 4 (25mm)



◀ 너트 X 4



◀ 와셔



▲ 고무줄



▲ 드라이버

파이 CAR 조립도

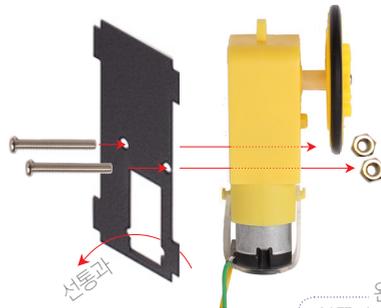
- ① 아래판에 리벳을 이용해 볼케스트를 고정하고, 리벳에 와셔를 끼운 후 아래 판에 기울임을 방지해 줍니다.

- ② DC모터에 바퀴를 끼워주세요



※ DC모터의 하얀색 기둥의 끝은 동근직사각형 모양입니다. 바퀴쪽의 직사각형과 맞춰 끼운 후 너사를 조여주세요

- ③ DC모터를 지지대에 고정합니다



완성 양쪽바퀴는 대칭이 되도록 조립합니다

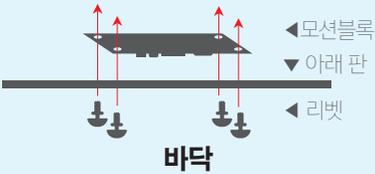
⚠ 조립전 DC모터의 선을 판의 구멍으로 통과시켜 주세요



④ 모션블록을 아래 판에 고정합니다



⚠ 모션블록은 센서부착부분이 바닥을 보도록 아래판에 고정합니다

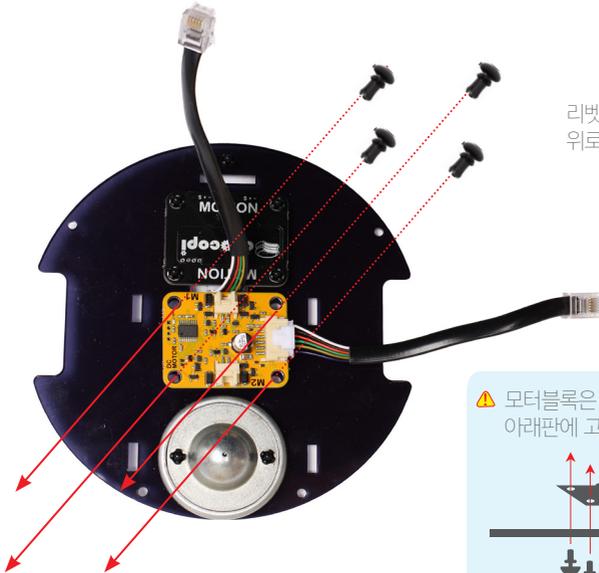


완성



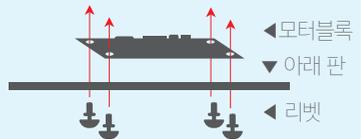
바닥에 닿는면의 사진입니다

⑤ DC모터블록을 아래판에 고정합니다

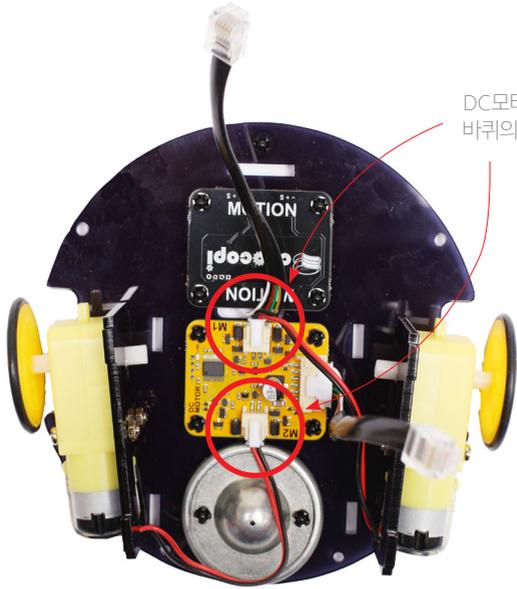


리벳은 바닥면에서 위로 통과시켜 주세요

⚠ 모터블록은 센서부착부분이 위를 보도록 아래판에 고정합니다(모션블록과 반대)

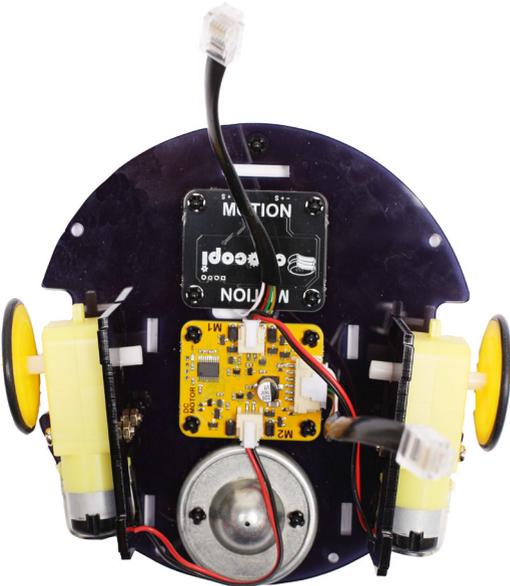


⑥ 3번에서 완성한 DC모터를 DC모터 블록에 연결합니다.



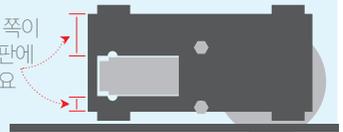
DC모터의 연결선을 꽂을 때
바퀴의 방향을 확인 해 주세요.

⑦ DC모터 지지대를 아래 판에 꽂아주세요



⚠ 양쪽에 DC모터를 꽂을때 방향에
유의하세요.
바퀴가 아래 판의 밑으로
나와야 합니다.

짧은 쪽이
아래판에
닿아요

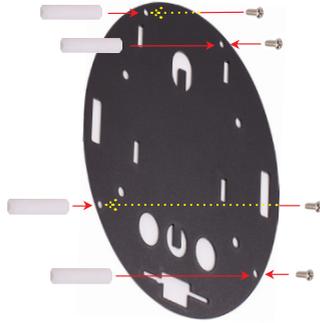


아래 판 ▲

▶바퀴

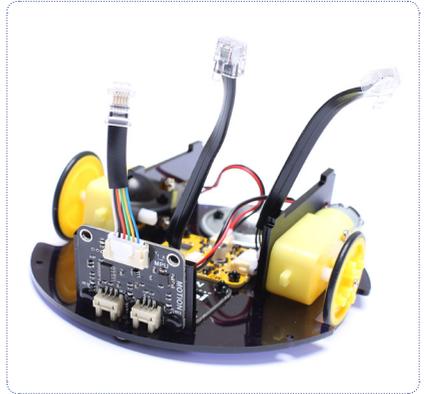
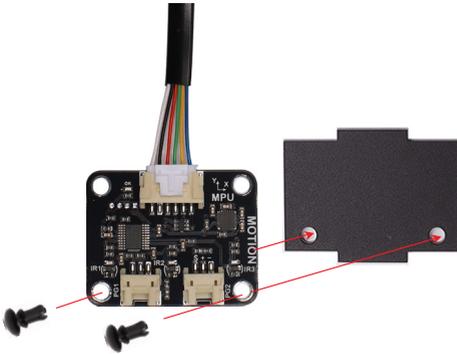
바닥

⑧ 윗판에 서포트를 고정합니다

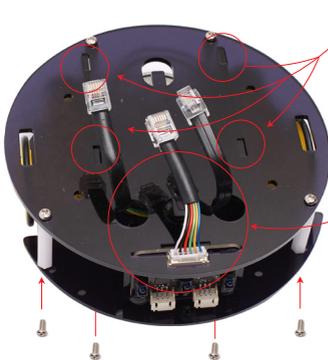


아크릴판의 광택이 있는 부분이 안쪽, 거친부분은 바깥으로 나오게 조립합니다 (서포트는 광택면, 나사는 거친면)

⑨ 모션블록 지지대에 모션블록을 고정하고 아래판에 꽂아 주세요 (자율주행시 선택사용입니다)



⑩ 3개의 RJ선을 위판의 구멍으로 통과시킨 후 아래 판과 조립합니다



2. DC모터 지지대의 윗부분과 맞는 위치에 끼워주세요

1. 동그라미 두개에 RJ선을 통과시키고 모션블록은 모양에 맞게 홈에 끼워주세요

3. 모두 제자리에 맞춰지면 아래에서 PCB서포트에 나사를 끼워서 조여 주세요

⑪ 리벳을 이용하여 보드를
윗판에 고정시켜주세요



⑫ 배터리팩을 고무줄로 보드 위에 고정시켜주세요





-  전 화 02-929-1110
-  홈페이지 www.chocopi.org
-  이 메 일 info@koreasci.com
-  카 페 cafe.naver.com/chocopiboard