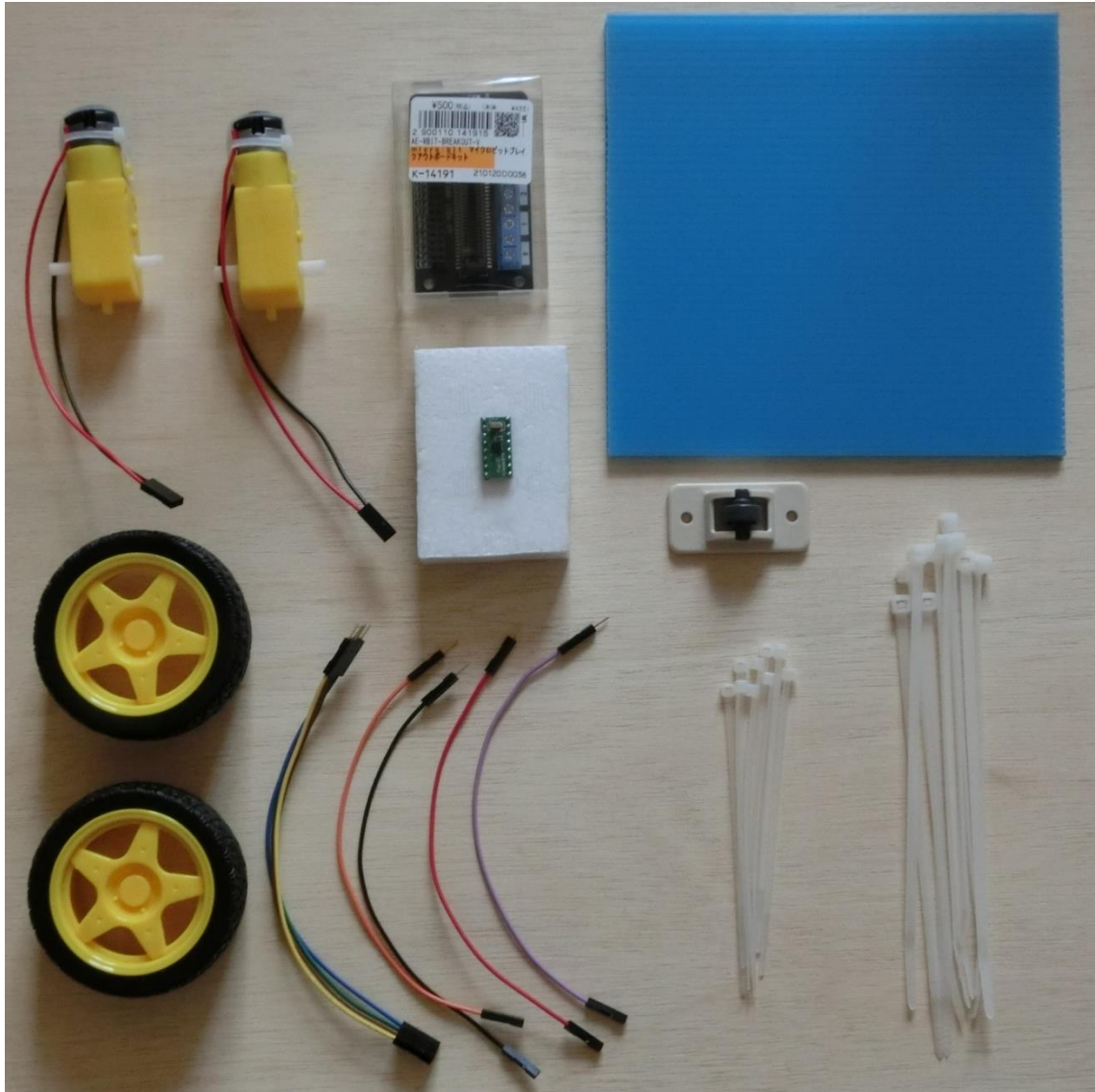


# マイクロビット・ロボカー

組み立て説明書

# ロボカーキット内容



## 【ロボカーキットの内容】

ギア付きモーター(2個)

タイヤホイール(2個)

ブレイクアウトボード完成品(1個)

モータードライバー完成品(1個)

ジャンプワイヤ・オスメス

(4Px1本、1Px4本)

結束バンド・10cm(10本)

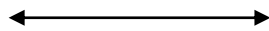
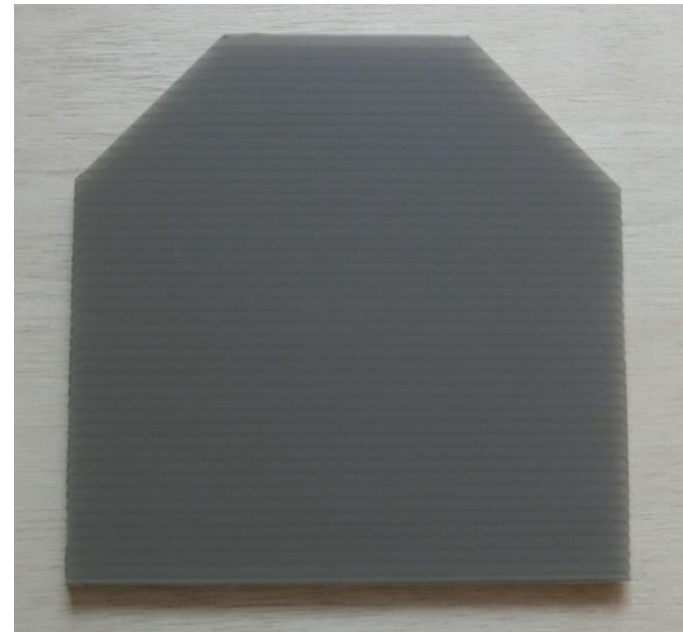
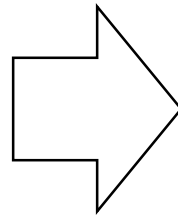
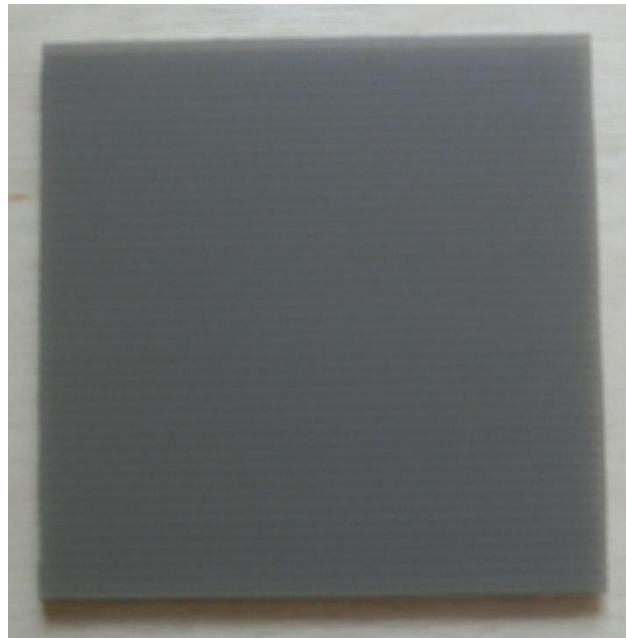
結束バンド・15cm(10本)

キャスター(1個)

プラ段ボール(1枚)

# ロボカーのベース加工

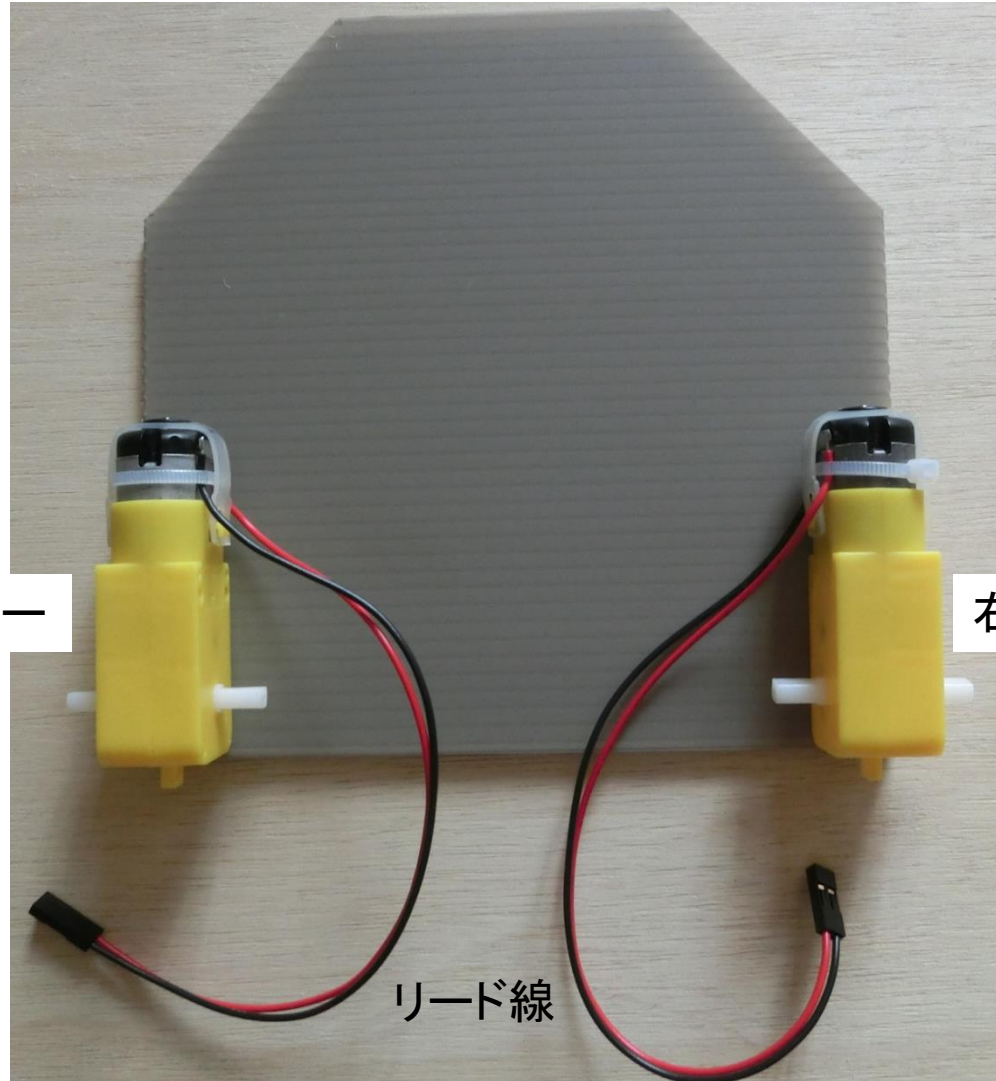
ロボカーのベースとなるプラダンボールを加工しよう。



プラダンのスジの向きを横方向にしておこう。  
ハサミ、カッターを使うときは、けがをしないように注意して使おう。

# モーターの取り付け

前



左モーター

右モーター

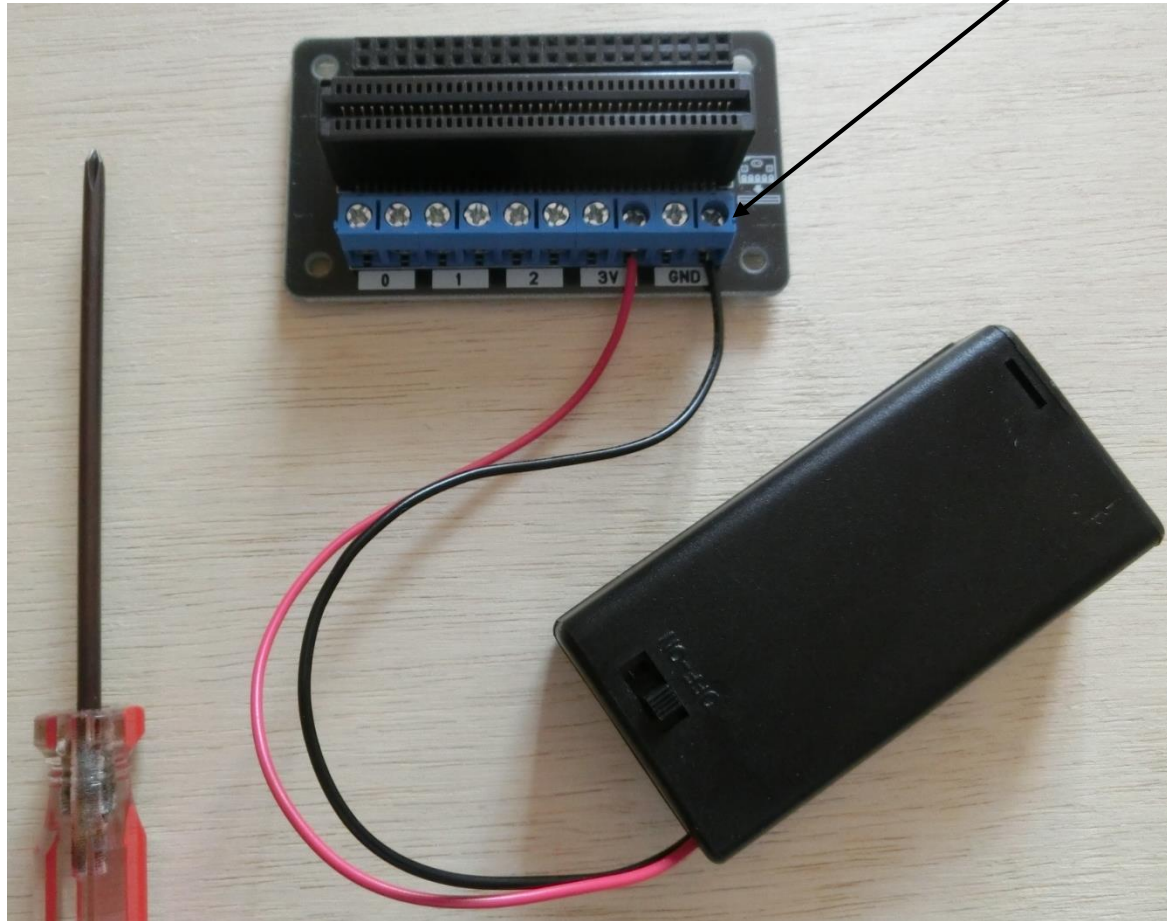
リード線

ベースにモーターをテープ等で、  
貼り付けよう。

モーターのリード線が内側に来る  
ように、向きに注意しよう。

# ブレイクアウトボードと電池ボックスの接続

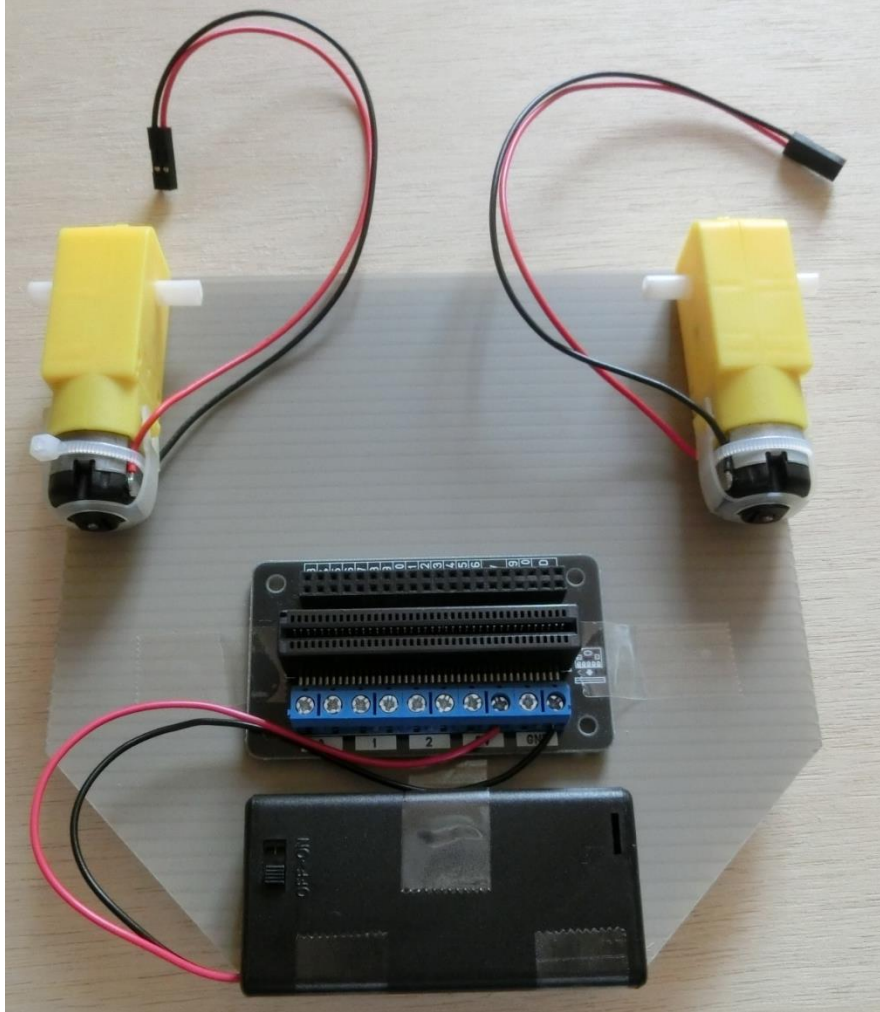
ターミナル



ブレイクアウトボードのターミナル  
(青い端子)の3Vに電池ボックスの赤線、  
GNDに黒線をねじ止めしよう。  
(細いプラスドライバーが必要です)

電池ボックスのスイッチは、OFFにして  
おこう。

# ブレイクアウトボードと電池ボックス貼り付け



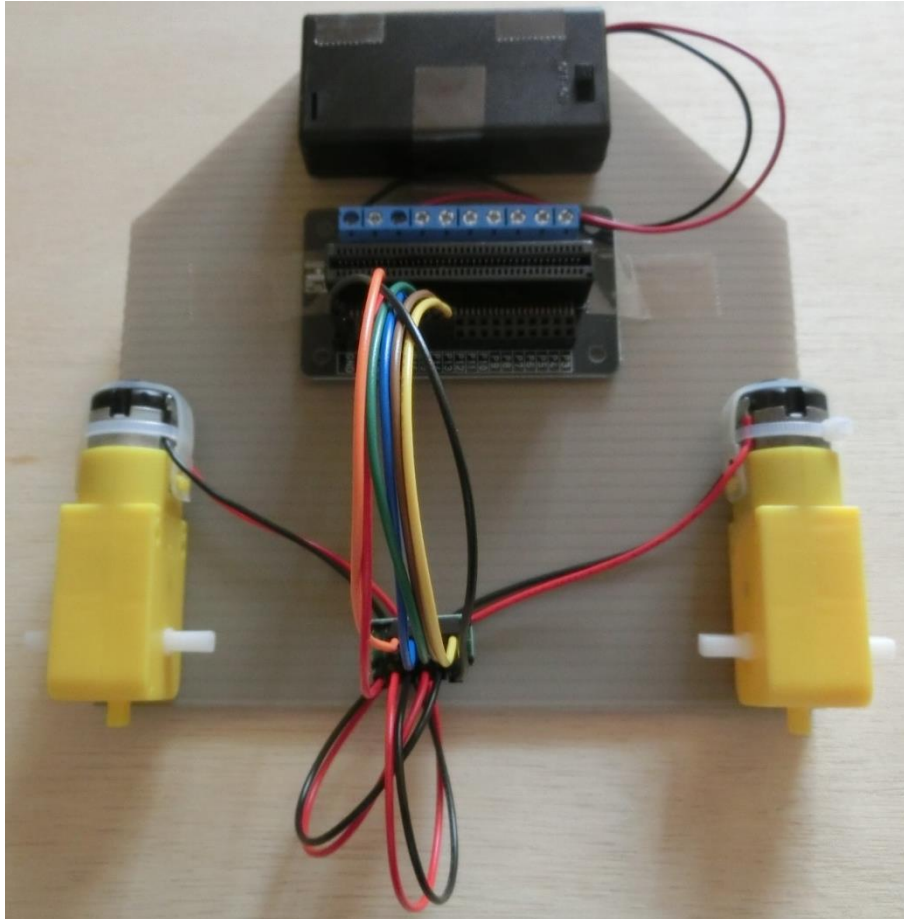
ブレイクアウトボードと電池ボックスを  
ベースに貼り付けよう。

前

# 全体の配線接続

ジャンプワイヤを使って、それぞれを接続しよう。  
 モータードライバのLARGEとMODEは、接続なしです。

前



ブレイクアウト  
 ボード

モーター  
 ドライバ

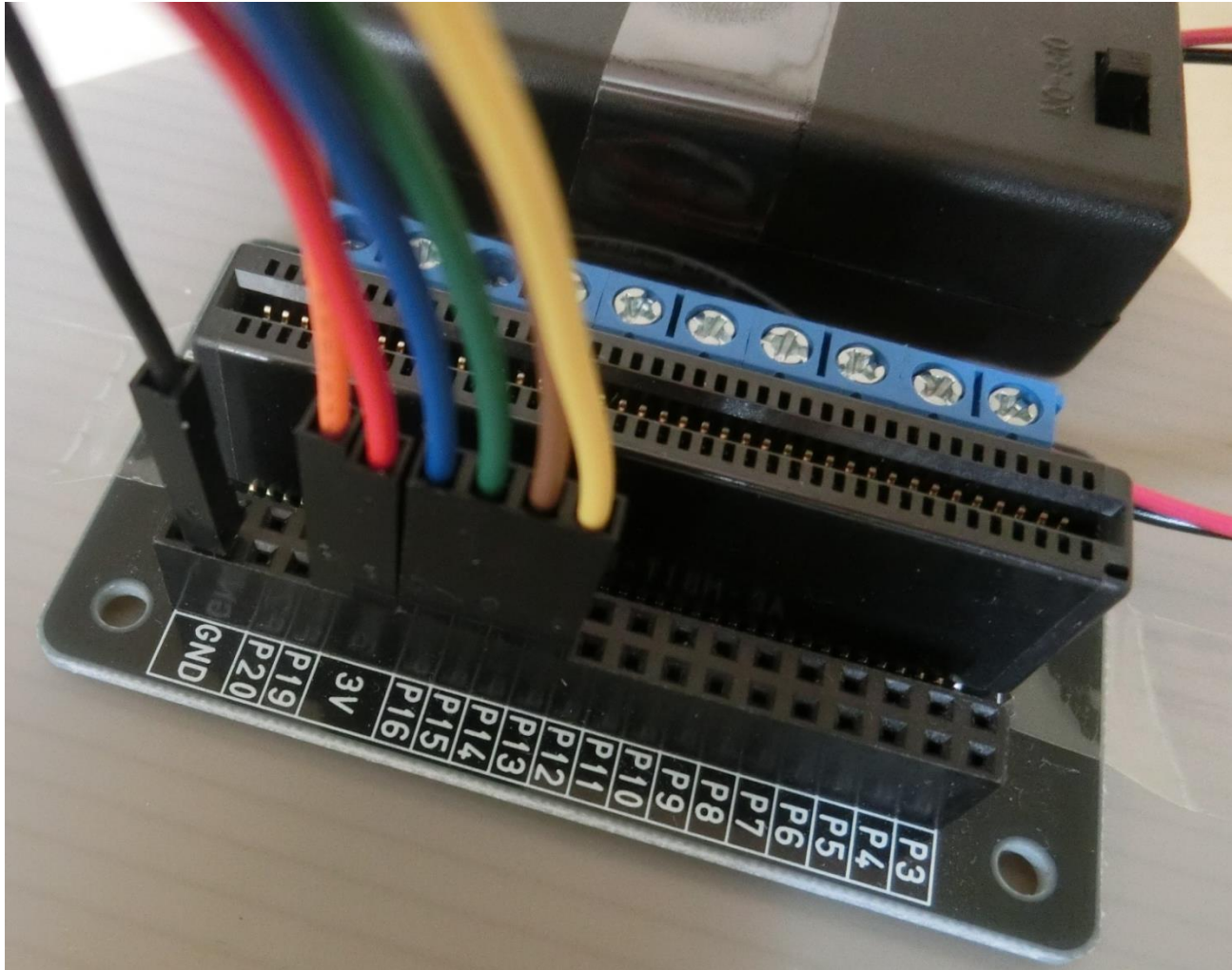
P13	—	IN2
P14	—	IN1
P15	—	IN3
P16	—	IN4
3V	—	VM
3V	—	STBY
GND	—	GND

---

右モーターの黒	—	OUT2
右モーターの赤	—	OUT1
左モーターの黒	—	OUT3
左モーターの赤	—	OUT4

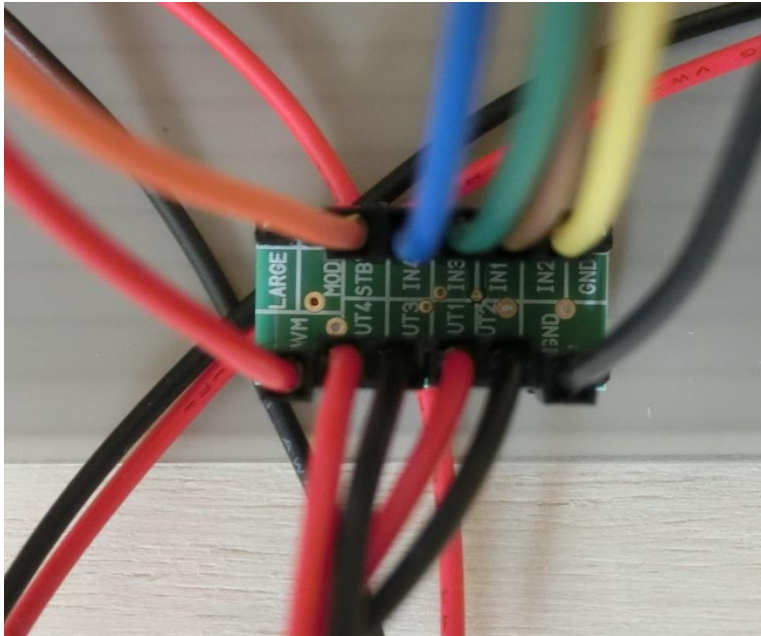
※ジャンプワイヤは、1本余ります。予備です。大切に保管してください。

# ブレイクアウトボード側の接続



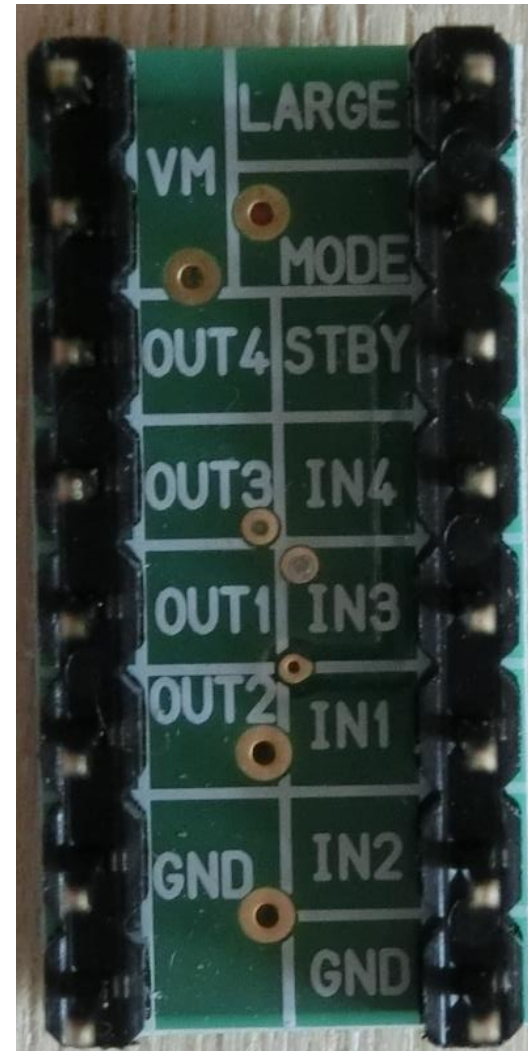
- P13 - 黄
- P14 - 茶
- P15 - 緑
- P16 - 青
- 3V - 赤
- 3V - 橙
- GND - 黒

# モータードライバーの接続



- VM - 赤 (3V)
- OUT4 - 左モーターの赤
- OUT3 - 左モーターの黒
- OUT1 - 右モーターの赤
- OUT2 - 右モーターの黒
- GND - 黒 (GND)

モータードライバーの裏面



LARGEとMODEは、  
接続なしです。

- STBY - 橙
- IN4 - 青
- IN3 - 緑
- IN1 - 茶
- IN2 - 黄

# ベースの裏面にキャスター取り付け

前

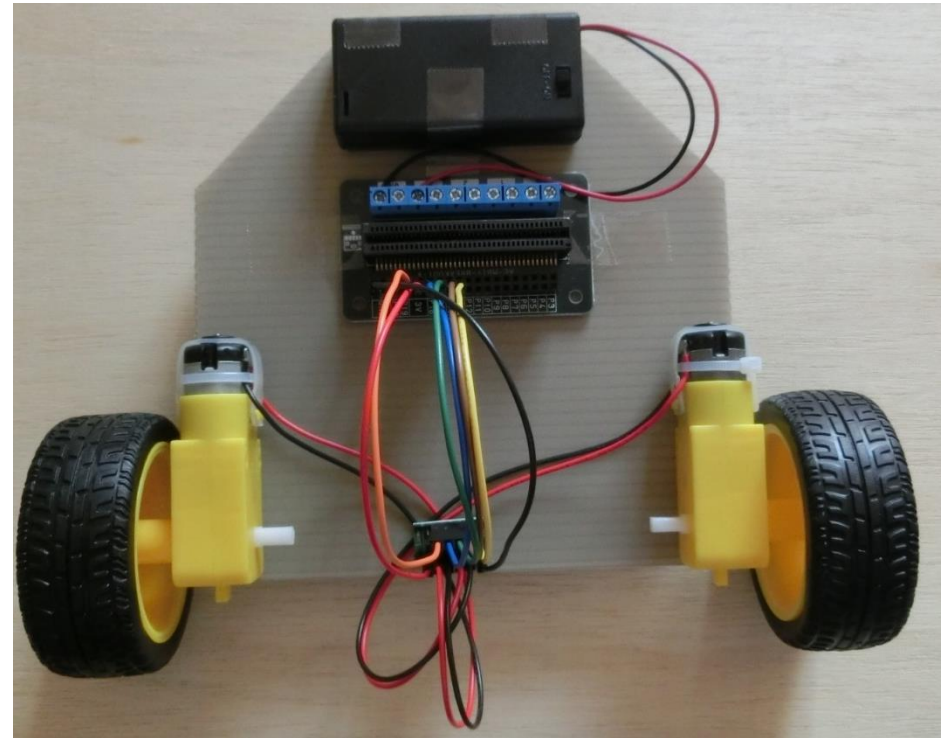


キャスターの両面テープは、一度つけると外すのが難しくなります。

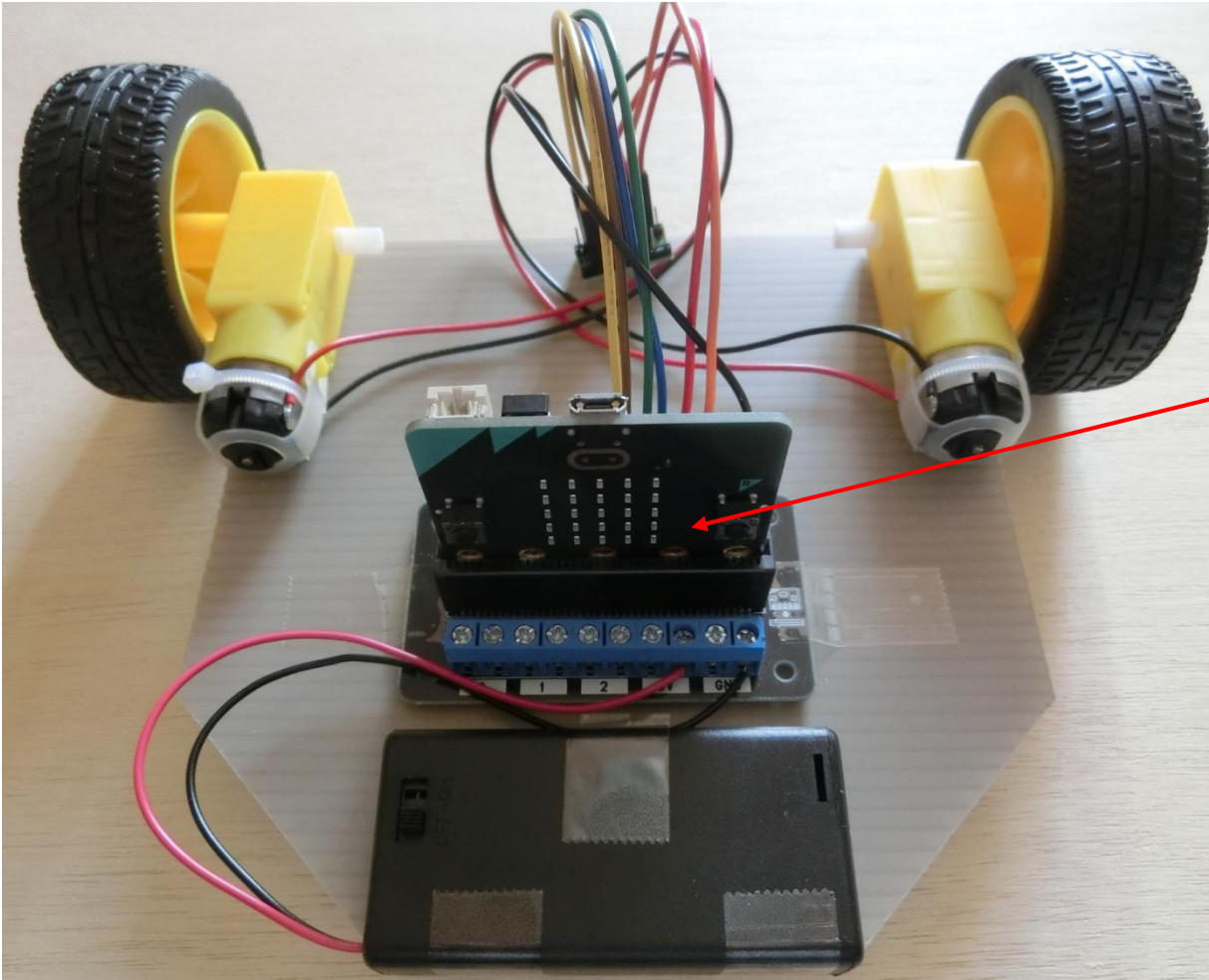
一時的に取り付ける場合は、セロテープ等で貼り付けておこう。

# モーターにタイヤを取り付け

タイヤの軸穴は、細長い形をしているので、方向を注意しよう。



# マイクロビットの取り付け



ブレイクアウトボードにマイクロビットを取り付けよう。  
※電源ボードは、取り外す必要があります。

**マイクロビットの向きに注意！**  
マイクロビットの表(LEDが並んでいる面)が青いターミナル側です。

机の上で、プログラムのテストをする時は、ベースの下に発泡スチロールをおいて、タイヤを浮かせておこう。