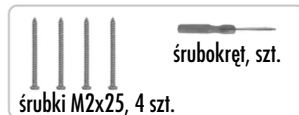


Montaż kół



Schemat mocowania koła

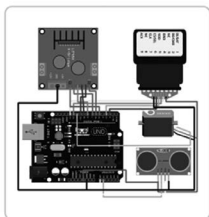
dopasuj koło do klamry wału silnika i wkręć śrubę w koło



finalnie wygląda to tak

Okablowanie samochodu

Podłącz kable zgodnie z ilustracją i zwiąż je za pomocą opaski. Gotowe!



Zużyty sprzęt elektryczny i elektroniczny (WEEE)



nowa szkoła
ul. POW 25, 90-248 Łódź,
www.nowaszkoła.com
tel. (42) 630 17 28,
(42) 630 04 88, fax: (42) 632 73 28

OSTRZEŻENIA!



1. Produkt edukacyjny przeznaczony jest dla dzieci powyżej 8 lat. Zawiera małe elementy – ryzyko zadławienia, zawiera baterie – ryzyko zatrucia, urządzenie elektryczne – ryzyko porażenia prądem
2. Do użytku pod bezpośrednim nadzorem osoby dorosłej
3. Baterie, które nie są do tego przeznaczone nie powinny być doładowywane.
4. Włóż nowe baterie na wskazane miejsca upewniając się, że bieguny (+/-) baterii są umieszczone w odpowiednich kierunkach.
5. Tylko baterie jednego typu mogą być jednocześnie używane.
6. Nie wkładać różnych rodzajów baterii.
7. Baterie powinny być poprawnie umieszczone w przedziale baterijnym.
8. Wyczerpane baterie powinny być natychmiast usunięte.
9. Nie używać jednocześnie starych baterii z nowymi.
10. Nigdy nie powodować zwarcia biegunów baterii.
11. Należy zachować opakowanie lub/i instrukcję. Zawierają one ważne informacje mogące być przydatne w przyszłości.
12. Użytkowanie niezgodne z zaleceniami zwalnia producenta od odpowiedzialności za ewentualne szkody.



Robot Smart Robot Car 4WD VR 0008

Wiek

■ 8+

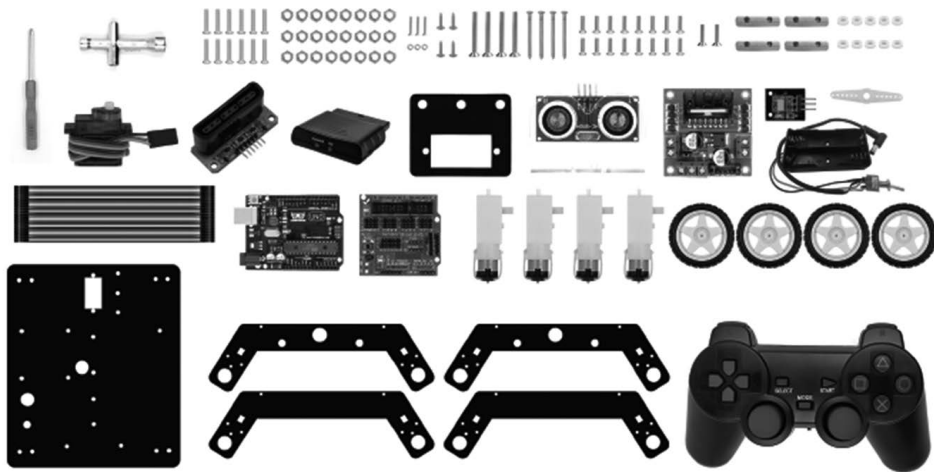


Smart Robot Car to zestaw edukacyjny kompatybilny z Arduino IDE. Zaprojektowany specjalnie dla dzieci, aby mogły zdobyć praktyczne doświadczenie w programowaniu, montażu elektroniki i umiejętności robotyki.

Posiada opcję sterowania bezprzewodową transmisją 2.4G oraz ultradźwiękowe omijanie przeszkód.

Lista komponentów

Crossbot przyjął najnowszą konstrukcję karoserii w porównaniu do tradycyjnej, która wykorzystywała dwa kawałki akrylu jako karoserię i sprawiała, że samochód wyglądał nieporęcznie. W starszej wersji odległość między dnem samochodu a podłożem jest krótka. W przy-

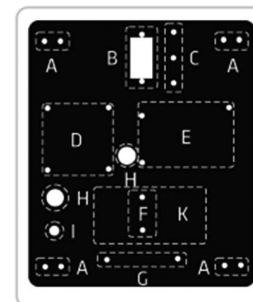
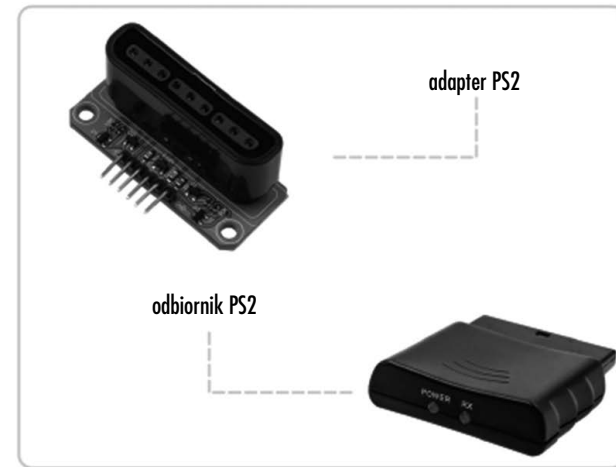
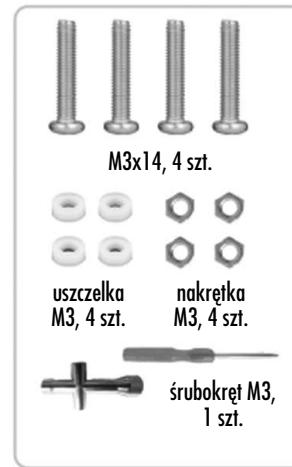


padku napotkania nierównego terenu samochód nie mógł jechać. Co uniemożliwiło wspinanie się po zboczach. Jednak te problemy są rozwiązywane z nowym Crossbotem.

Do jazdy Crossbot wykorzystuje sterownik modułu L298N, który może jednocześnie napędzać 2 silniki prądu stałego lub 1 silnik krokowy, a szczytowy prąd napędu może osiągnąć nawet 4A. Moc pochodzi z 4 motoreduktorów prądu stałego, a silnik optymalizuje przełożenie redukcji biegów. Dzięki L298N moc Crossbota jest potężniejsza i pokonuje swoich poprzedników.

Wszyscy wiemy, że większość inteligentnych samochodów na rynku jest kontrolowana za pomocą pilota na podczerwień, Bluetooth itp. W przypadku Crossbota wprowadziliśmy nietypowy sposób. Użyliśmy joysticka PS2. Sprawia to, że produkt jest atrakcyjniejszy, a korzystanie z niego powoduje uczucie uczestniczenia w prawdziwej grze. Poza tym PS2 ma szeroki zakres sterowania, którym można kontrolować samochód.

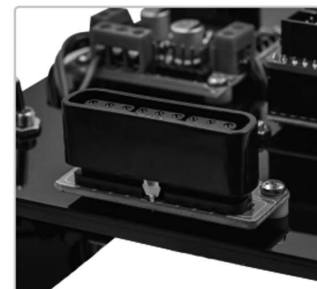
Możesz pobrać instruktażowe wideo, kody źródłowe, instrukcje programowania i aplikacje Bluetooth (Android) kompatybilne z Crossbotem ze strony www.kuongshun.com. Jest ona na bieżąco aktualizowana i optymalizowana.



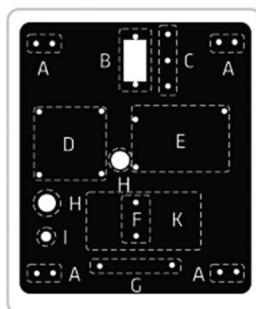
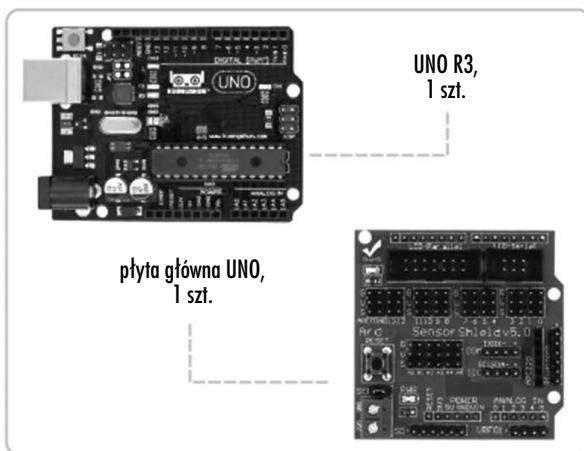
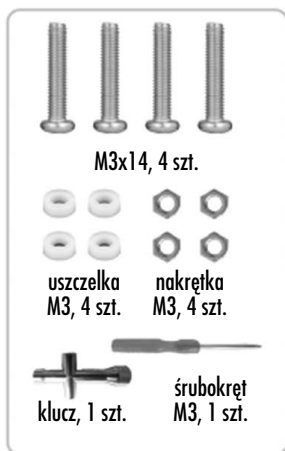
zamocuj adapter PS2 w części „G” i włóż do niego odbiornik



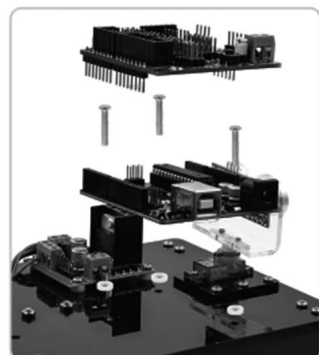
Finalnie będzie wyglądać to tak:



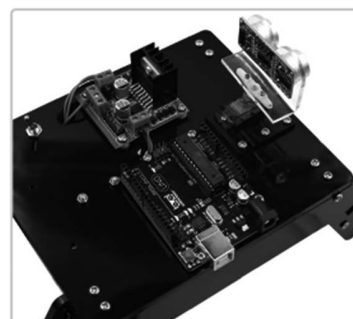
Montaż UNO R3



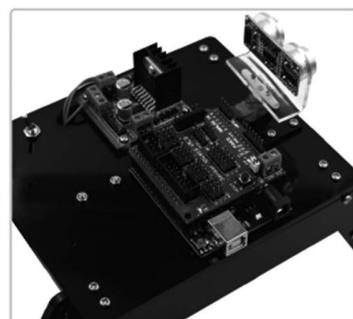
Zamocuj UNO R3 w obszarze „E” i zamocuj kartę rozszerzeń w UNO R3.



Finalnie będzie wyglądać to tak:



zamontowane UNO R3

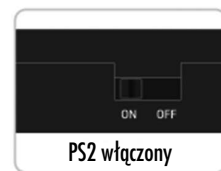


zamontowana płyta główna



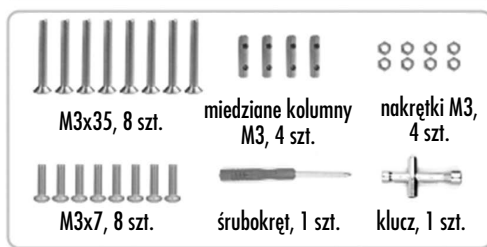
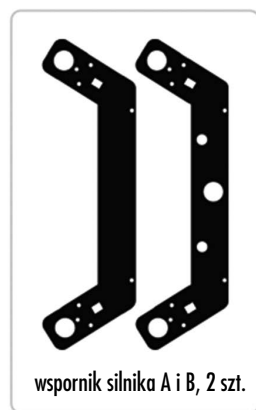
- A** Joystick kontroli prędkości: przyspieszanie do przodu, zwalnianie do tyłu, centrowanie joysticka do domyślnej prędkości.
- B** Joystick sterowania kierunkiem: kontroluj samochód, aby poruszać się do przodu i do tyłu.
- R1** Przycisk przełącznika kontrolera: naciśnij, aby sterować samochodem i zwolnij, aby zatrzymać sterowanie.

Wskazówki dotyczące zdalnego sterowania

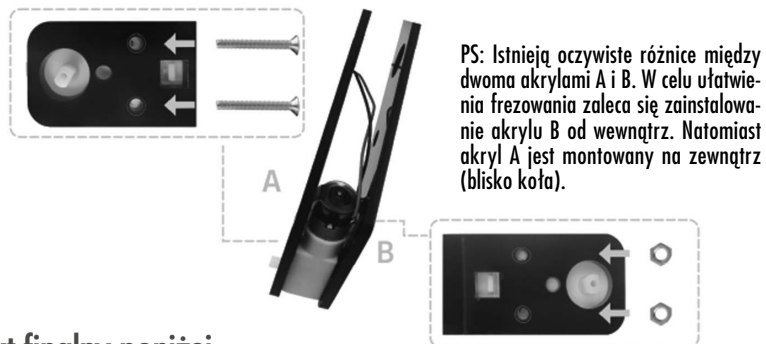


Gdy pad jest włączony i pozostawiony na dłuższy czas, przejdzie w tryb uśpienia. Wystarczy nacisnąć przycisk „START”, aby rozpocząć korzystanie.

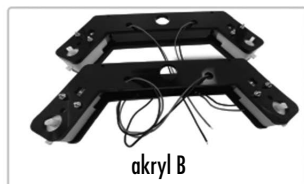
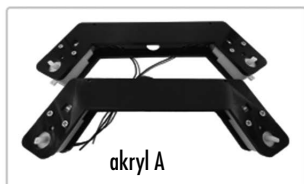
Montaż silnika



Zamocuj silnik na środku akrylu i dokręć śrubę, ale nie za mocno.



Efekt finalny poniżej

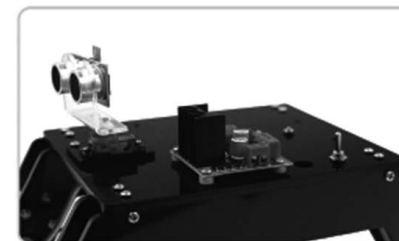
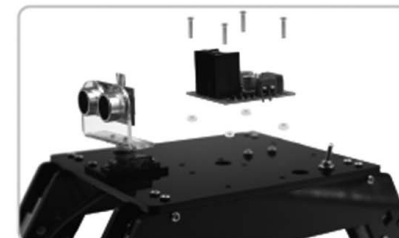
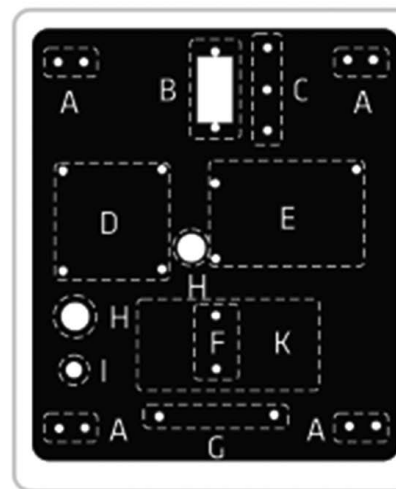


Kolejny etap montażu

Zamocuj ramę silnika i połącz dwa akryle za pomocą miedzianej kolumny i przykręć je śrubami (nie dokręcaj śrub zbyt mocno).



1. Montaż modułu L298N

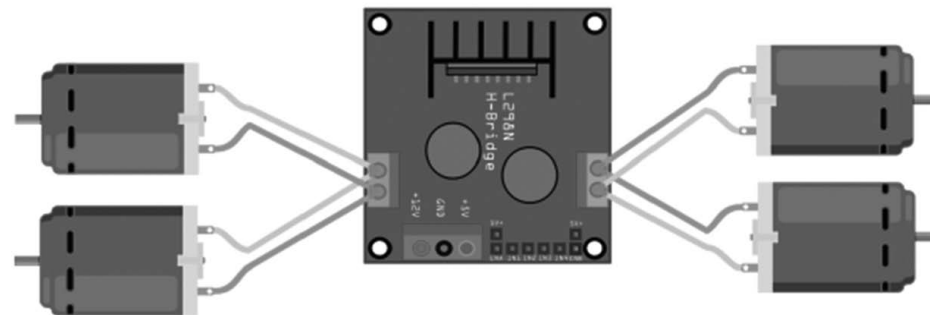


Zamocuj moduł L298N w obszarze D, jak na schemacie po lewej stronie.

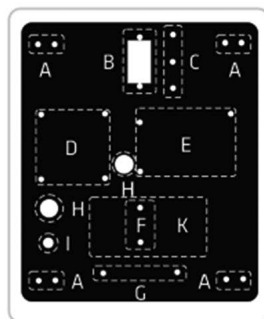
Po zakończeniu powinno wyglądać to tak, jak pokazano wyżej.

2. Podłączanie przewodu silnika do modułu L298N

PS: upewnij się, że kierunek ruchu silnika jest taki sam.



2. Instalacja serwa i czujnika ultradźwiękowego

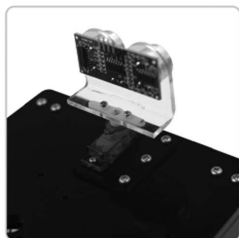


Zapoznaj się ze schematem i zamocuj serwo w obszarze B.

Zamocuj uchwyt serwa, serwo i ultradźwięki krok po kroku, tak jak pokazano po prawej stronie.



Ostatecznie wygląda to tak:

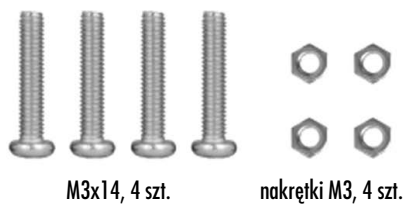


z tyłu



z przodu

Montaż modułu L298N



M3x14, 4 szt.

nakrętki M3, 4 szt.



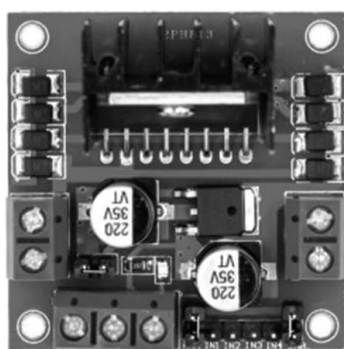
uszczelka M3, 4 szt.



śrubokręt M3, 1 szt.



klucz, 1 szt.



moduł L298N, 1 szt.

Montaż samochodu

Akcesoria



M3x35,
2 szt.



M3x7, 8 szt.



nakrętki M3, 2 szt.



śrubokręt, 1 szt.



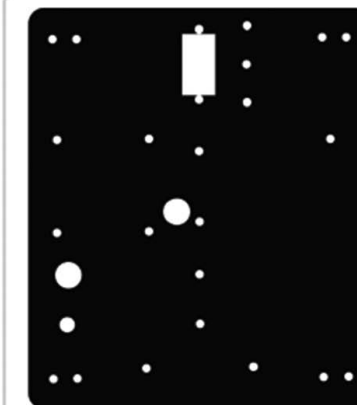
klucz, 1 szt.



pojemnik na baterie
i przełącznik (lutowane)

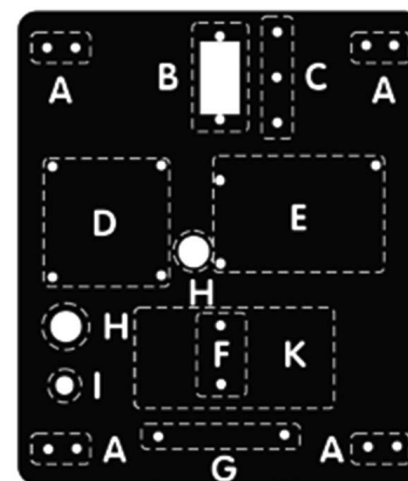


finalnie wygląda tak



płytką akrylową, 1 szt.

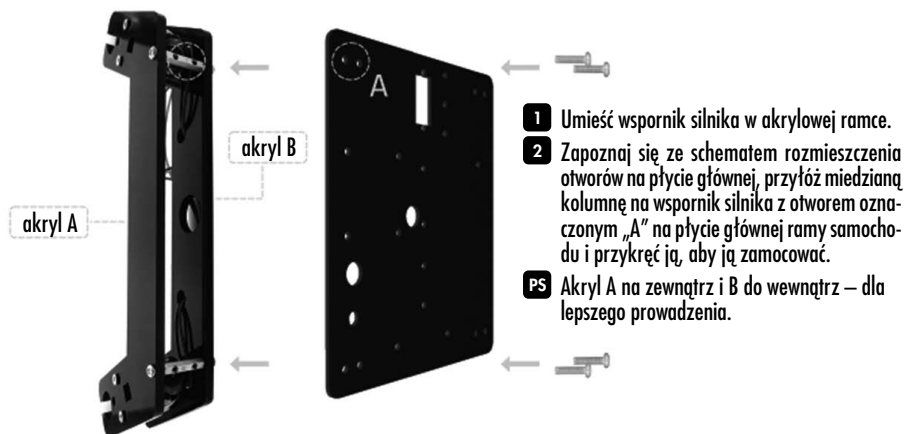
Otwory na śruby



płytką akrylową

- A** Do wspornika silnika
- B** dla serwa SG90
- C** dla wspornika serwa SG90
- D** dla modułu L298N
- E** dla UNO R3
- F** dla pojemnika na baterie 18650
- G** dla odbiornika PS2
- H** dla przewodu silnika
- I** dla przełącznika
- J** do lokalizacji skrzynki na baterie (tylna strona)

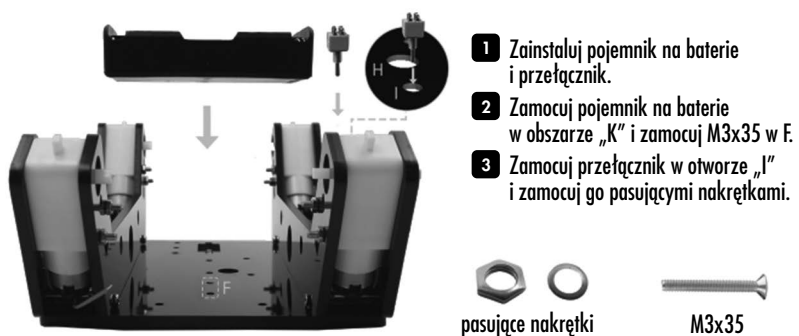
Kolejny etap montażu



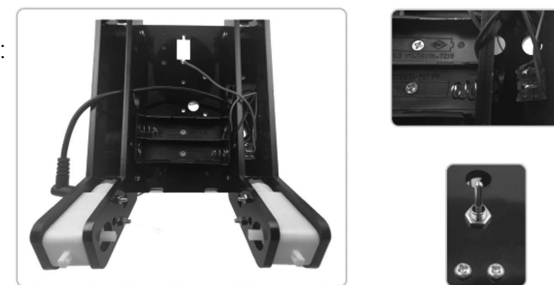
Finalnie wygląda to tak:



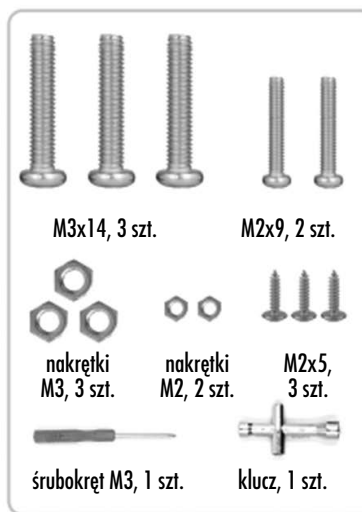
Kolejny etap montażu



Finalnie wygląda to tak:

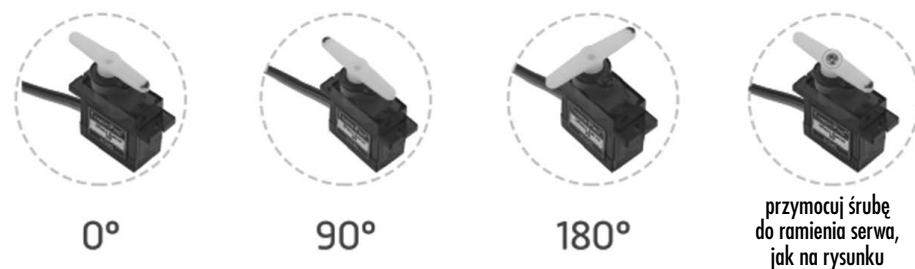


Montaż servo



Kolejny etap montażu

1. O kącie serwera



Przymocuj ramię serwa do wału i obróć je o 90 stopni. Przykręć śrubę do ramienia serwa, tak jak pokazano wyżej.