

# RC 자동차

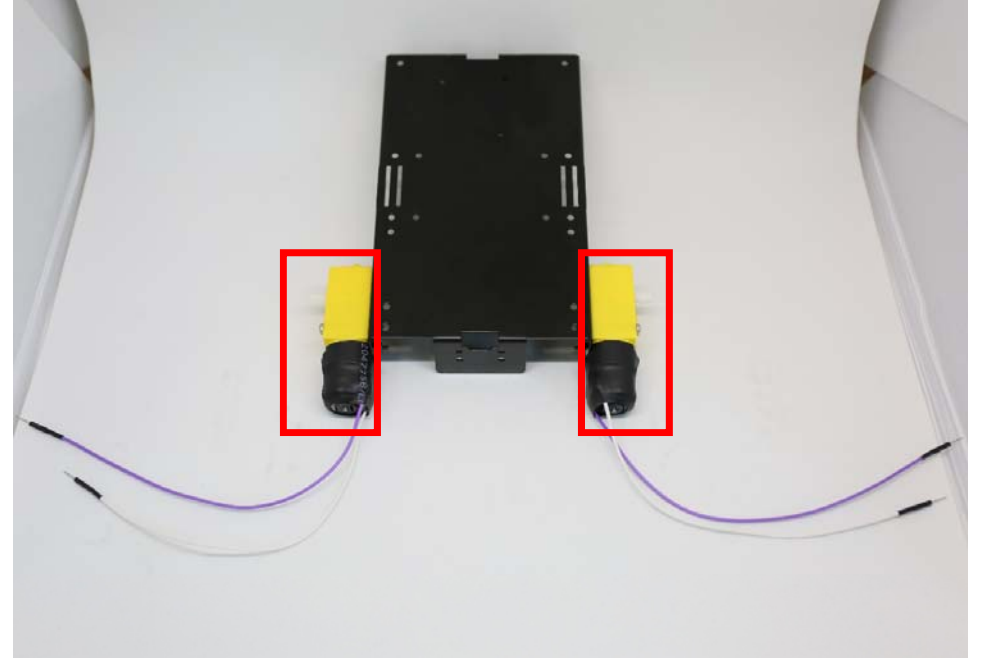
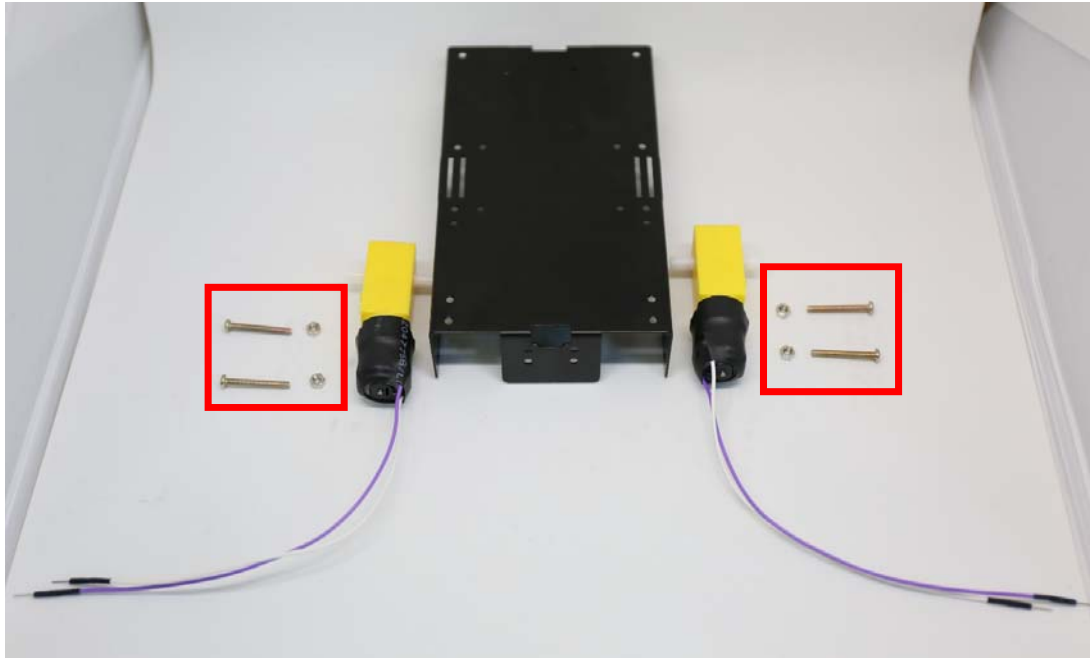
## 조립도

## ● 준비물

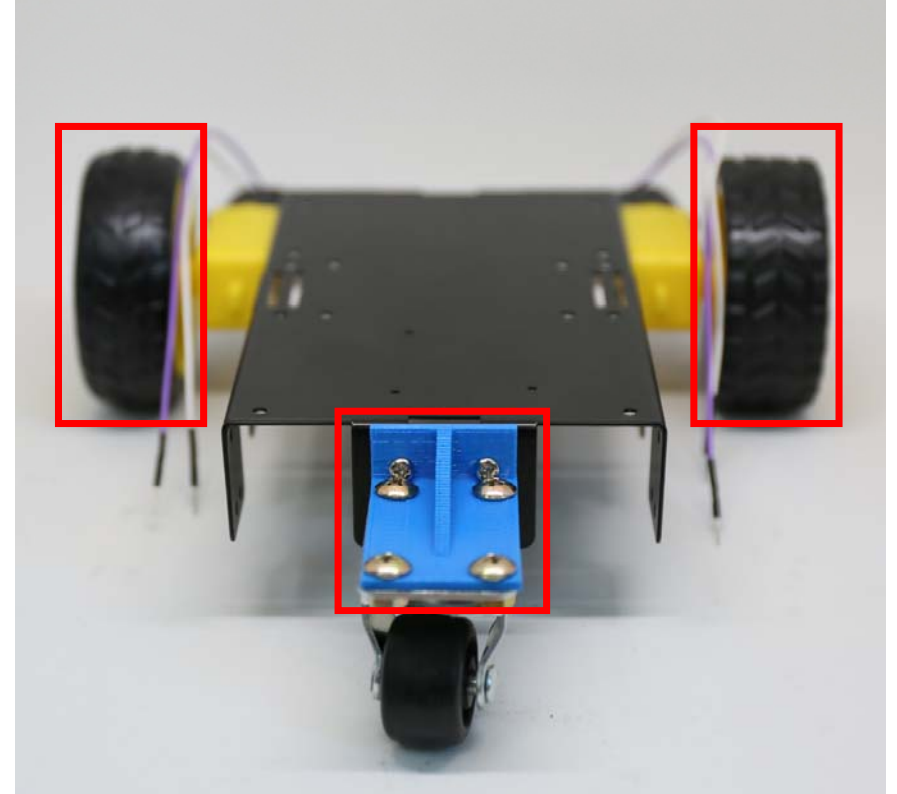
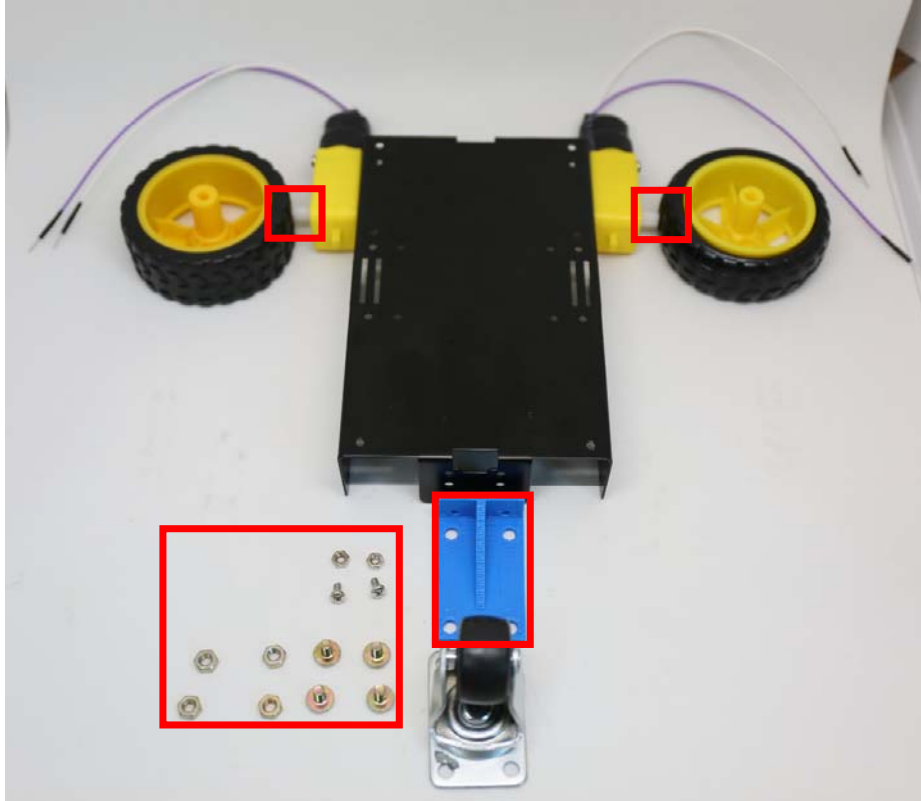


※ 십(十)자 드라이버, 점퍼 선도 함께 준비해야 합니다.

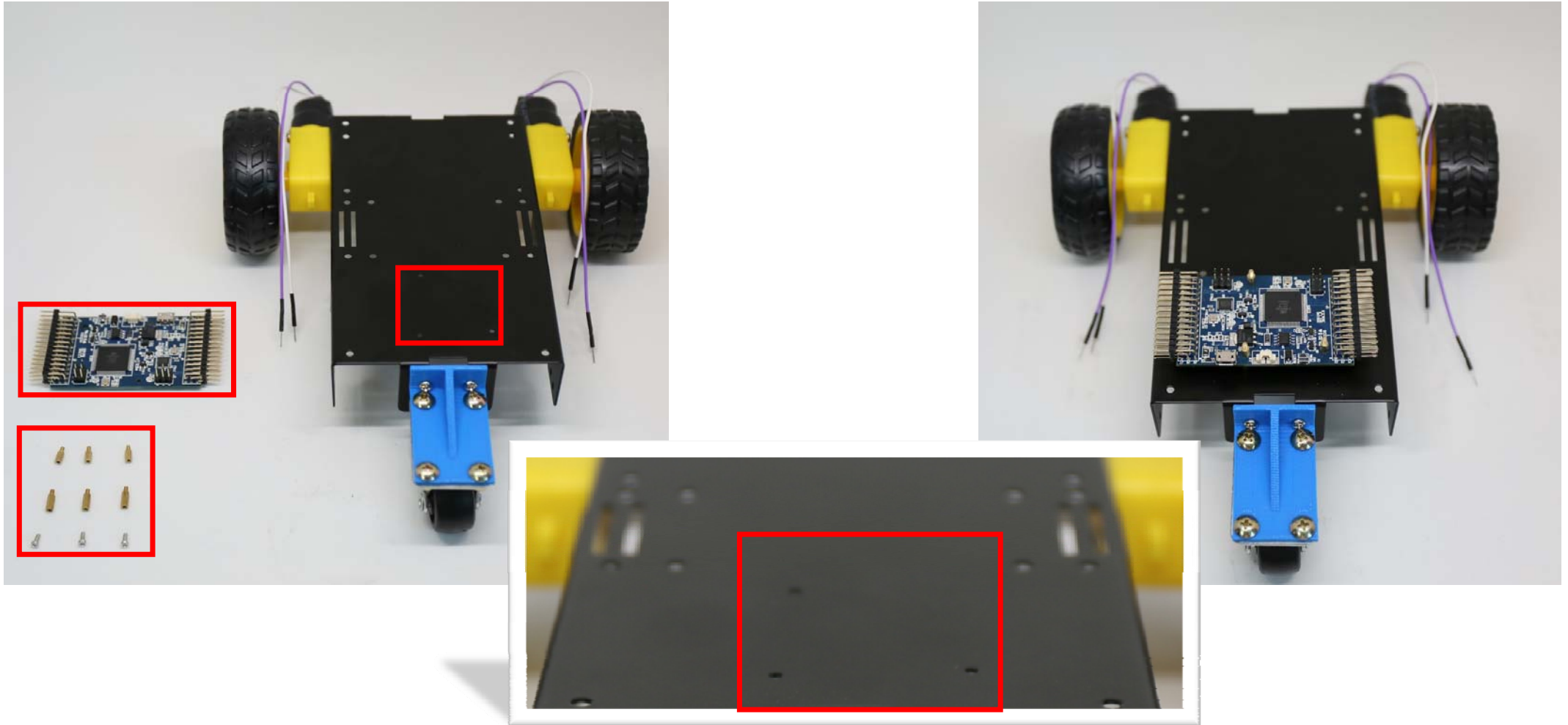
① 프레임과 모터를 십(十)자 드라이버를 이용해 조립해 줍니다



② 바퀴와 보조바퀴를 프레임3에 드라이버를 이용해 조립해 줍니다

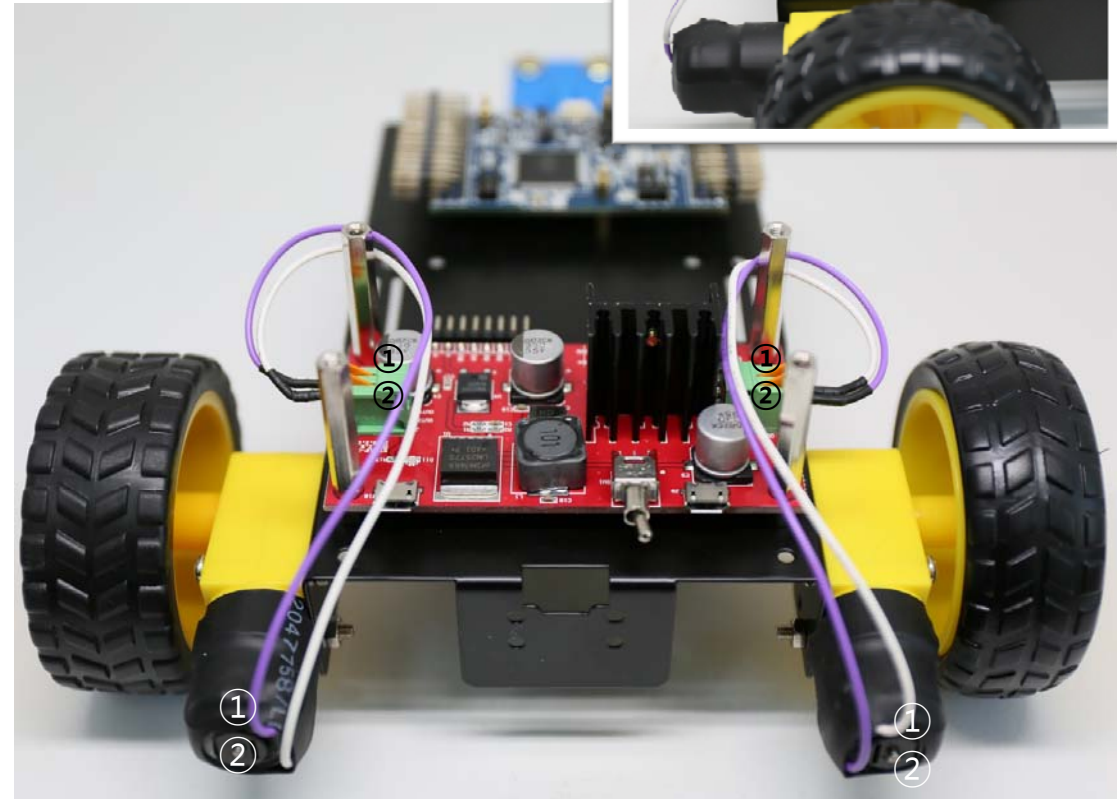
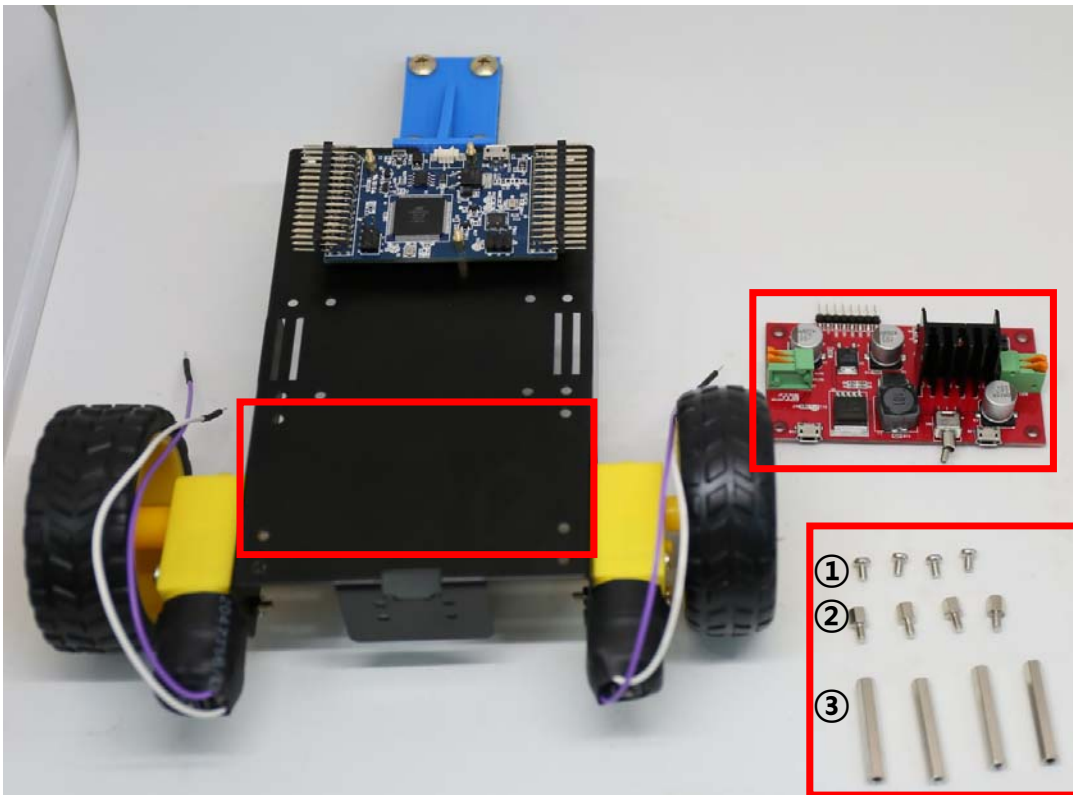


③ 라두이노를 L자로 3개의 구멍이 난 프레임1에 볼트와 너트를 이용해 고정시켜 줍니다



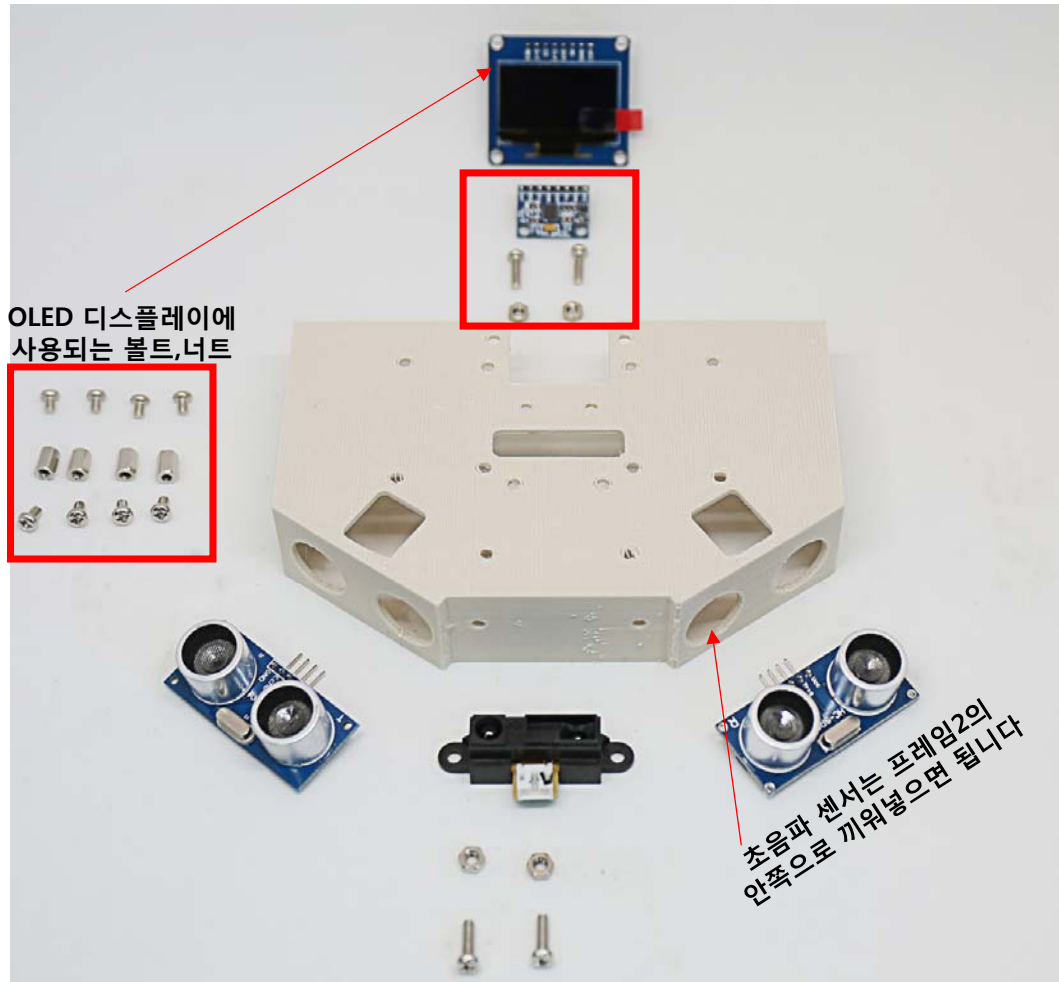


④ 모터 드라이버를 프레임에 고정한 후, 모터를 모터드라이버에 연결해줍니다

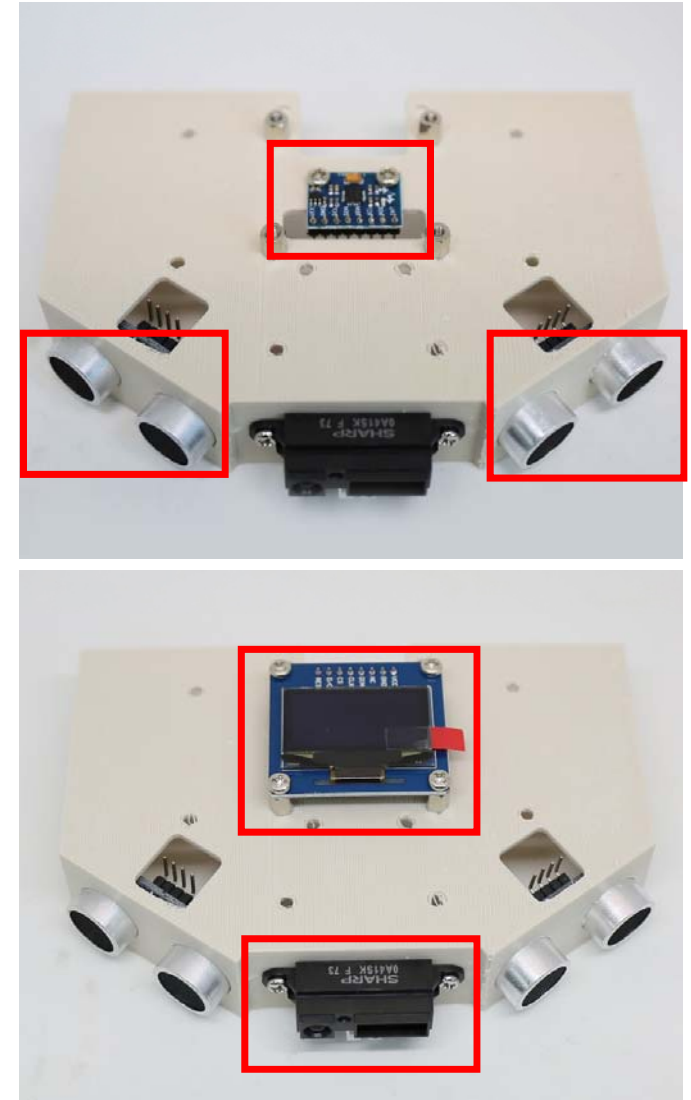


※ 모터 결선 방법 : 모터의 상단에 위치 한  
1번선이 모터드라이버 단자의 1번 위치에 연결 됨

⑤ 프레임2에 각각의 센서들과 디스플레이를 조립합니다

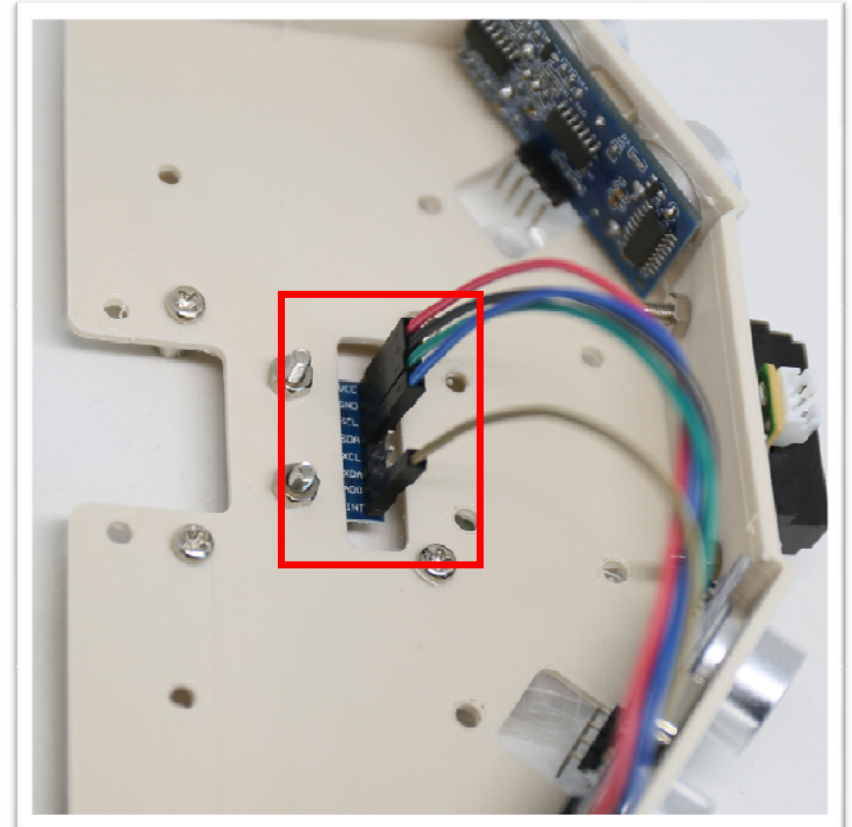


※ 각 센서 별 볼트, 너트가 다르니 구분해 조립해야 합니다



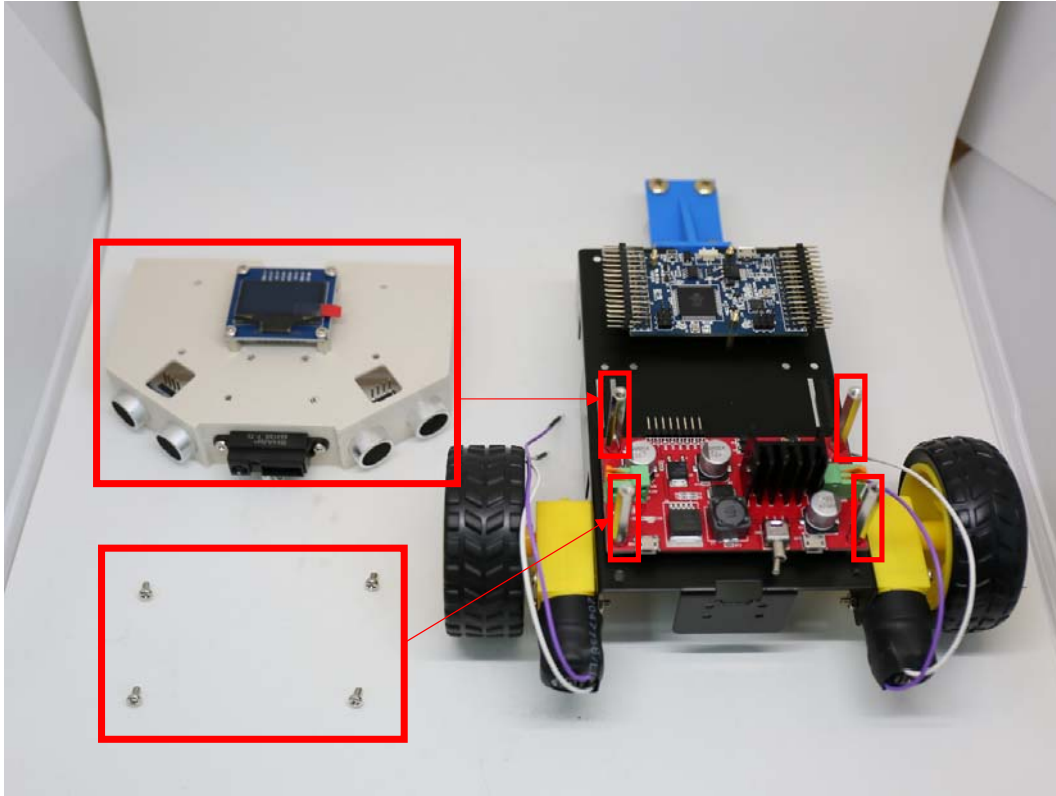


※ 프레임 1과 2를 결합 전, 아래의 사진처럼  
관성센서 결선을 먼저 해줍니다

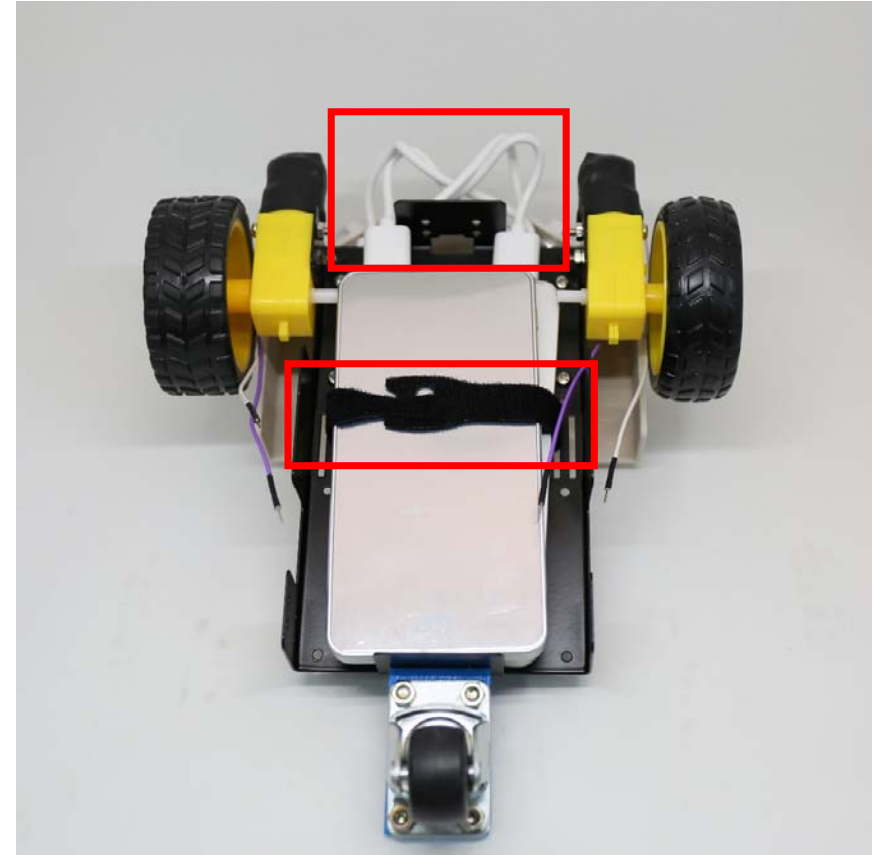




⑥ 프레임1과 2를 결합합니다.



결합 후, 보조배터리 연결선은 모터드라이버에 벨크로 밴드는 프레임과 결합해줍니다.



⑦ 조립 완성 후, 회로도에 맞춰 라두이노 보드에 점퍼 선을 이용해 회로를 구성해줍니다.

