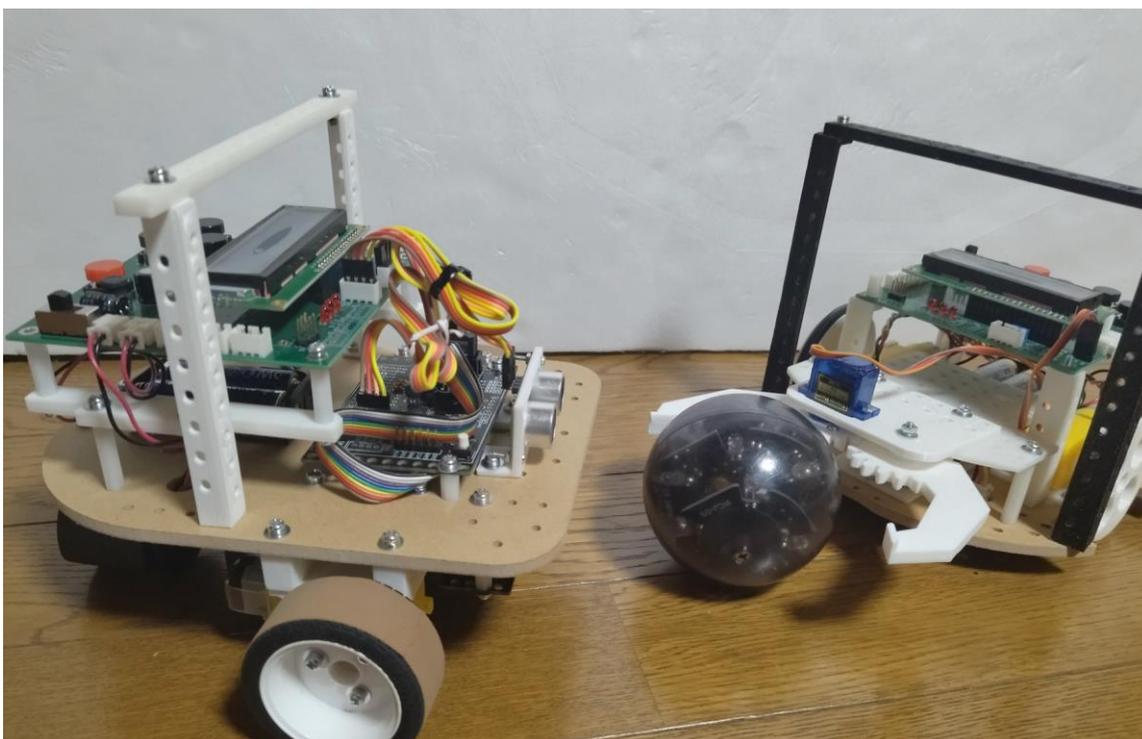


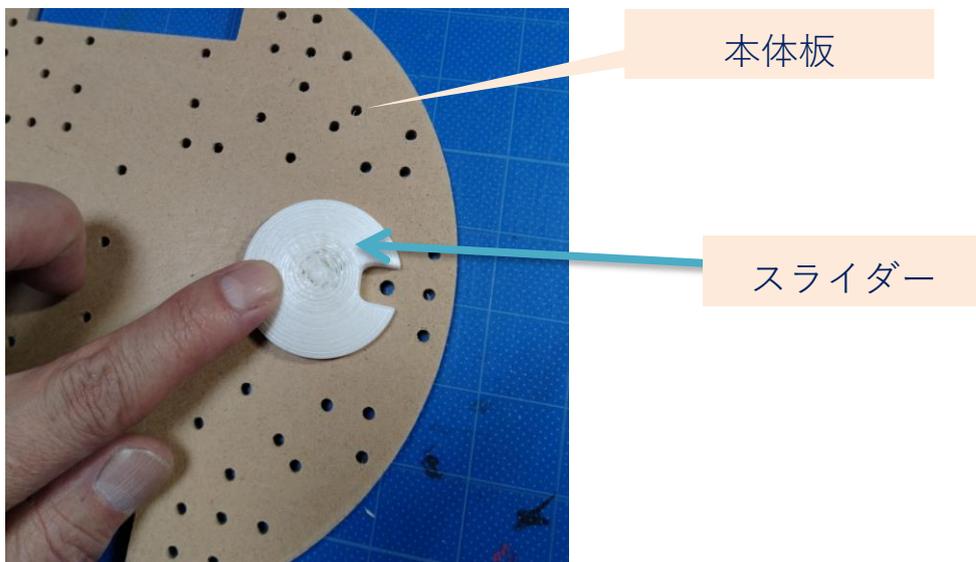
N R o b 3 組立説明書



中津川ロボカップジュニア実行委員会

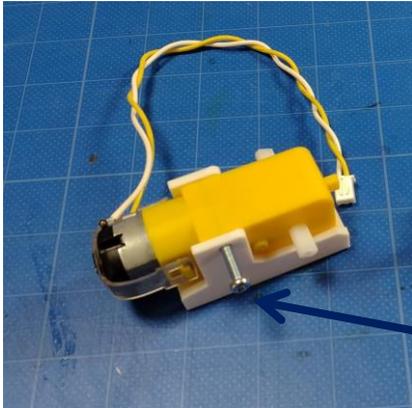
1. スライダー貼り付け

本体板にスライダーを貼り付ける（両面テープ）



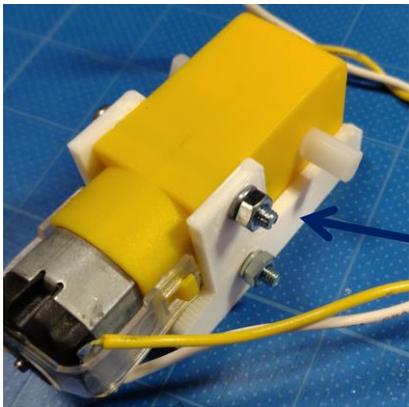
2. モータホルダ組み立て

モータホルダにモータを取り付け



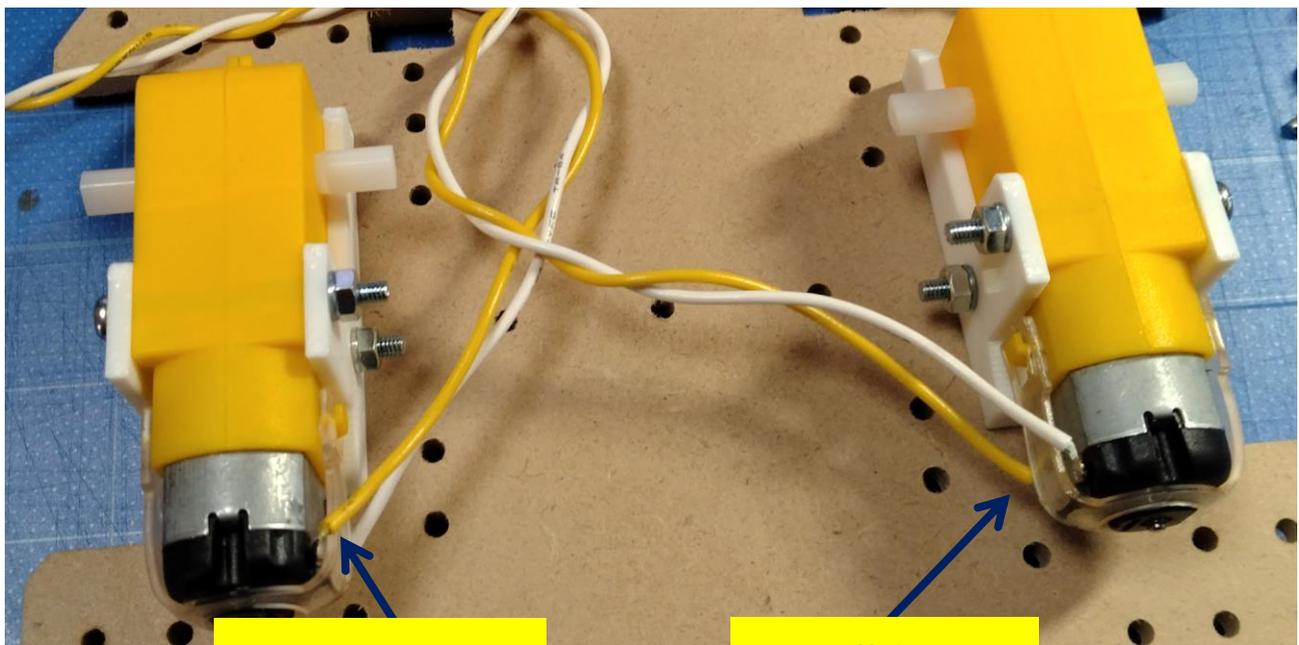
モータホルダ	2
モータ(リード線付き)	2
M3 x 30 ナベねじ	4
M3 スプリングワッシャー	4
M3 ナット	4

左のように、リード線の反対側から
ナベねじを差し込む



スプリングワッシャーを入れてから
ナット締め

左右のモータを作るため、それぞれリード線が内側になるように取り付ける



左は黄色が上

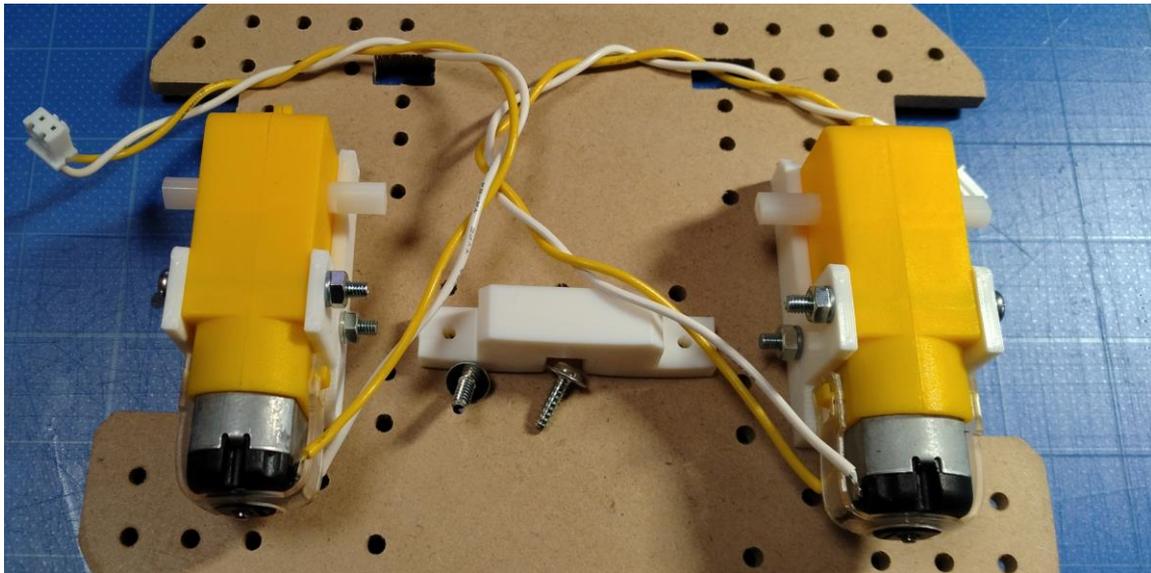
右は黄色が下

3. モータ取り付け

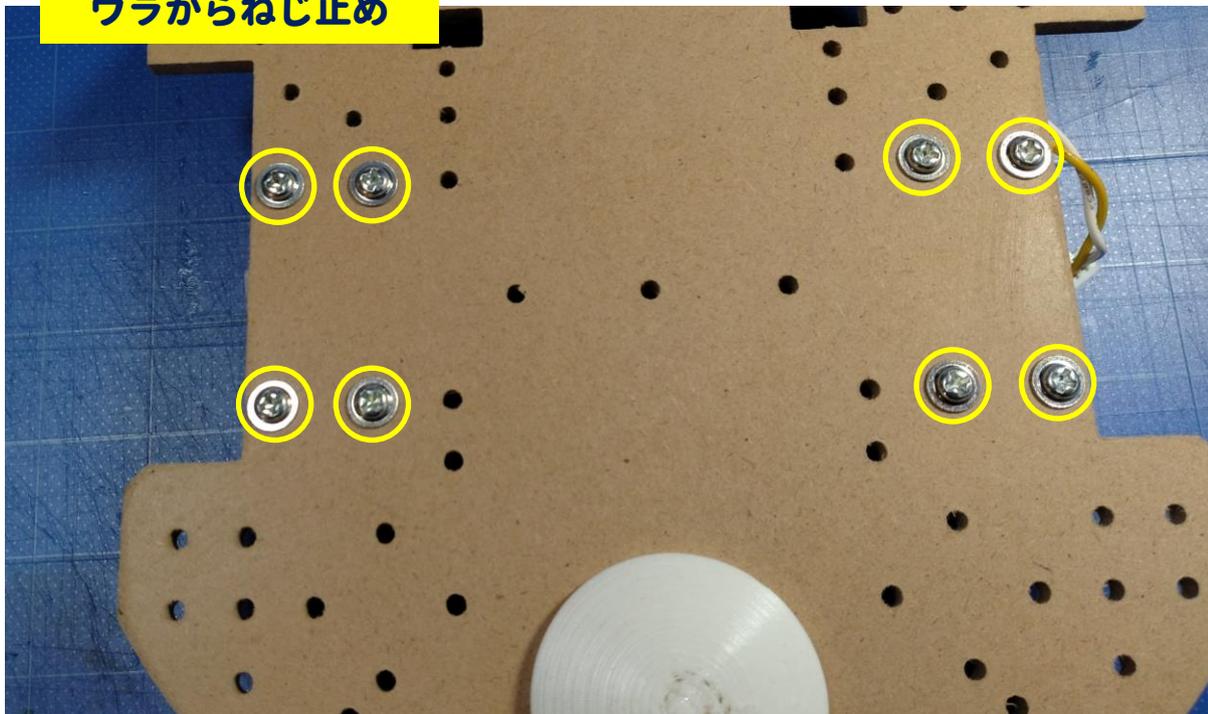
ナベねじ4本で、モータを本体板に取り付ける。

M3x10	タッピングねじ	8
-------	---------	---

スライダを貼った反対側に、リード線が内側になるようにねじ止めをする。



ウラからねじ止め



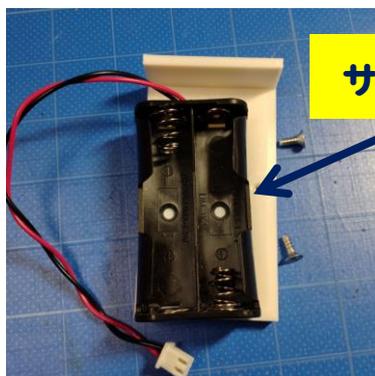
4. 電池ケース取り付け

単三3本用、2本用の電池ケースを
バッテリーベースにねじ止め。

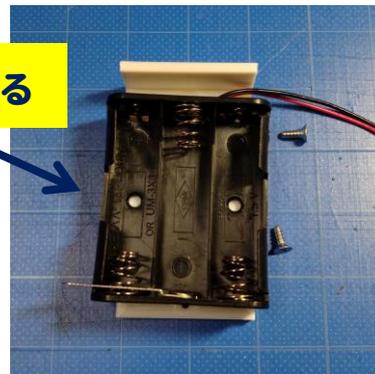
バッテリーベース B をタッピングねじで
本体板に取り付け

バッテリーベース B の突起を、バッテリ
ベース A の穴部に差し込み、反対側
をタッピングねじで止める。

電池ケース 3本	1
電池ケース 2本	1
バッテリーベース	2
M3x8 サラねじ	4
バッテリーベース B	1
M3x10 タッピングねじ	4



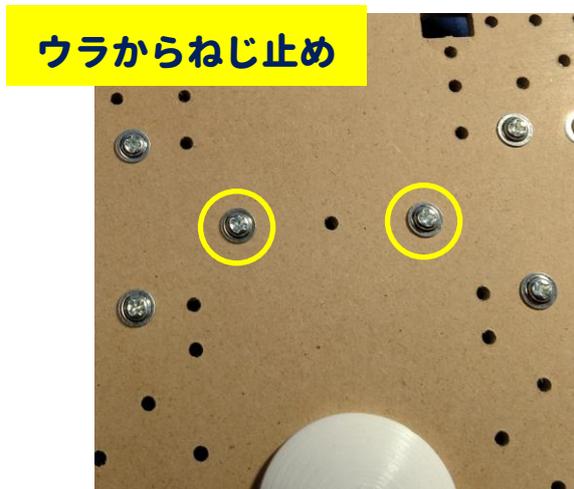
サラねじで止める



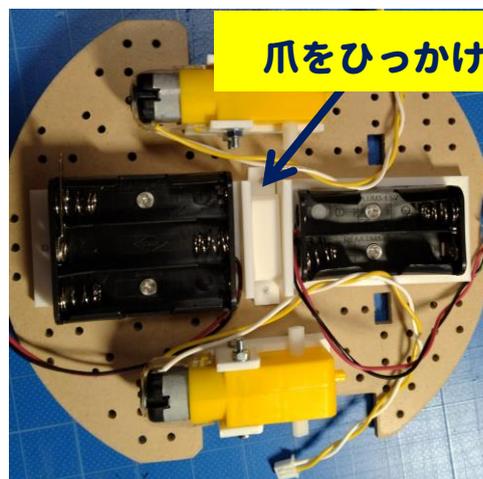
リード線
が壁の方
になるよ
うに



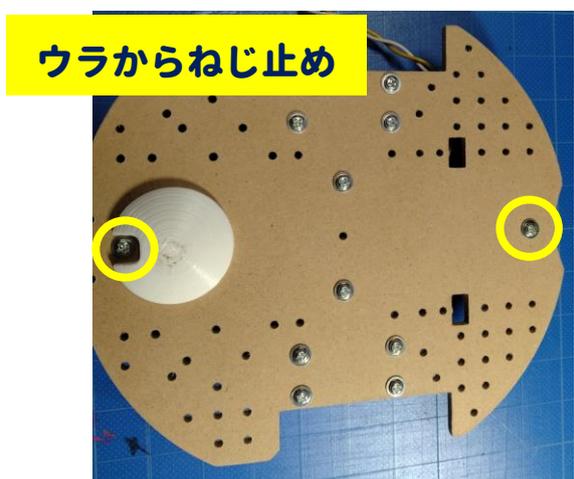
真ん中に取り付



ウラからねじ止め



爪をひっかけて

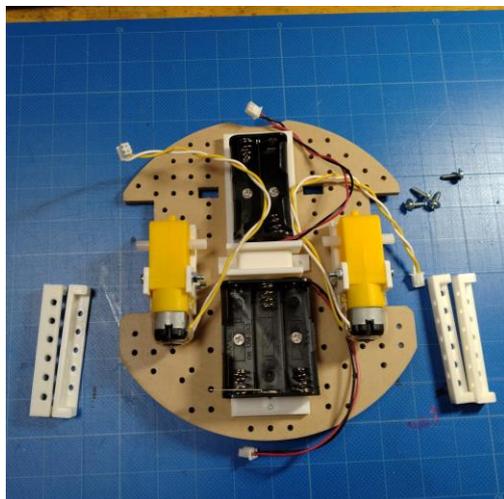


ウラからねじ止め

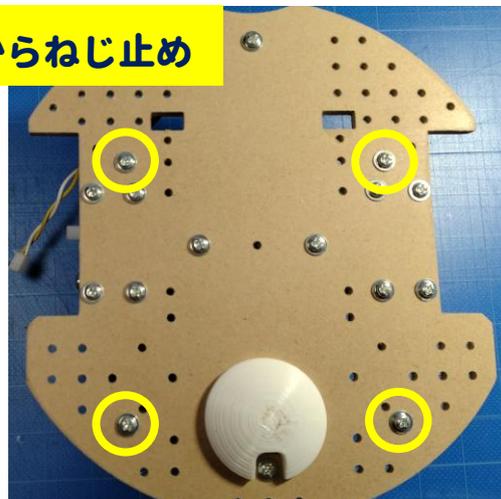
5. 基板支え 取り付け

基板支え4本を取り付ける。

L 型アングル 70mm	4
M 3x10 タッピングねじ	4



ウラからねじ止め

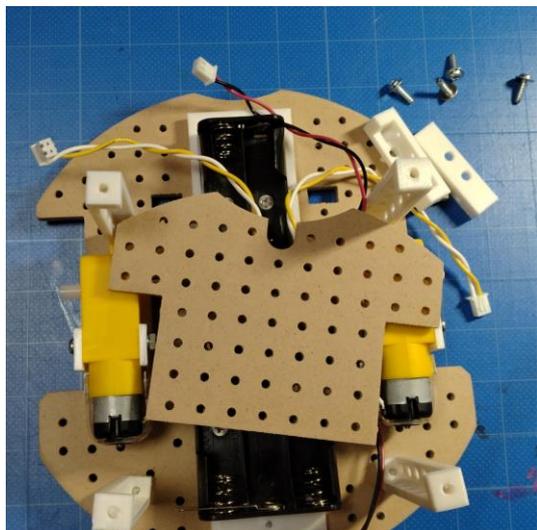


6. センサ取付板 取り付け

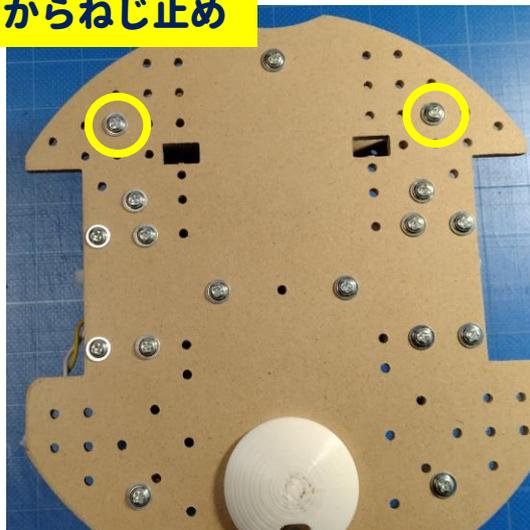
センサ取付板用の支えを本体板に取り付け、さらに上からセンサ取付板を取り付ける。

取付穴は、いくつか選ぶことができるが、取付板が本体板からはみ出さない位置に取り付け。

センサ取付板	1
L 型アングル 40mm	2
M 3x10 タッピングねじ	4



ウラからねじ止め



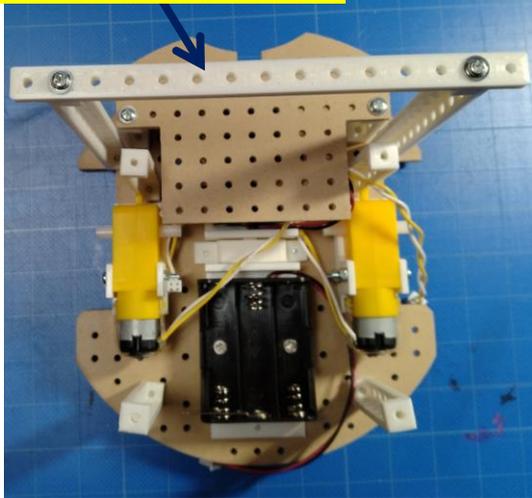
※その後 取付板側もねじ止め

7. ハンドル 取り付け

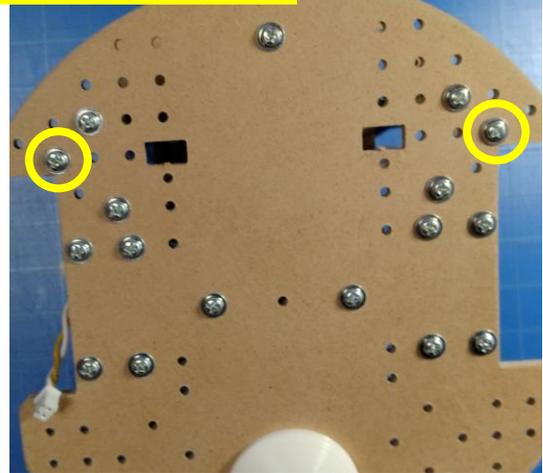
ハンドルを取り付ける。
これも取付位置を選ぶことができるが、最初は写真に位置に取り付ける。

ハンドルバー	1
L型アングル 120mm	2
M3x10 タッピングねじ	4

取付位置



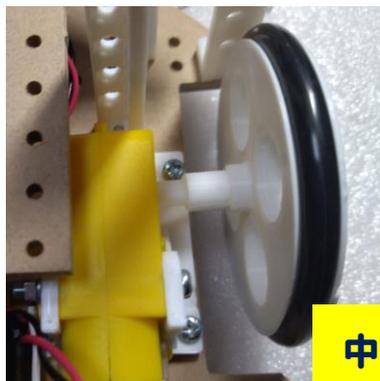
ウラからねじ止め



8. タイヤ組み立て 取り付け

タイヤにゴムをはめ込み、その後モータシャフトに差し込んで、中心部穴にねじを締め付ける。

タイヤ	2
タイヤゴム	2
ステッピングねじ M2x12	2



中心穴でねじ締め



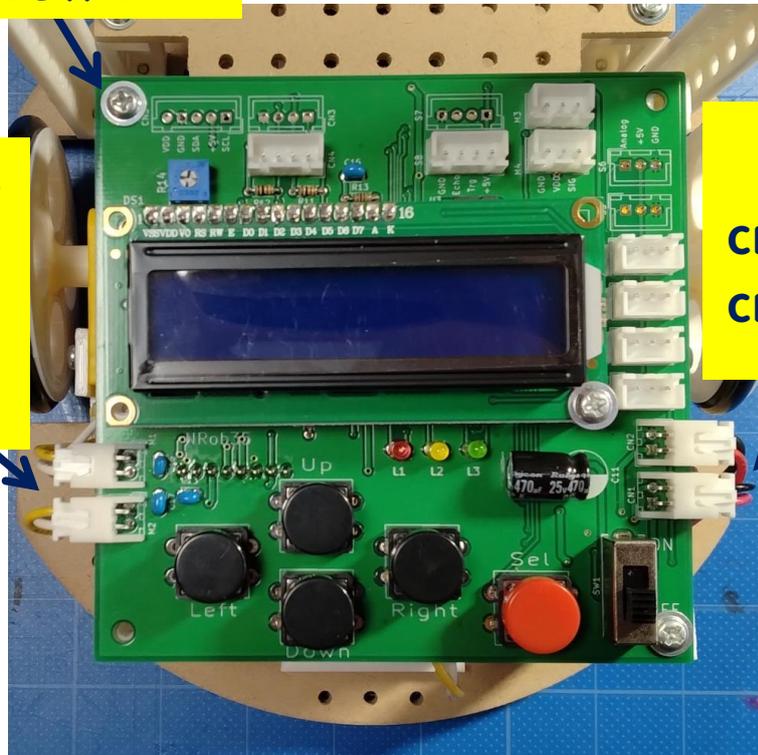
9. 基板取付 配線

基板をねじで取り付け、その後コネクタを差し込んで配線をする。

メイン基板	1
3点セムス M3x6	4

ねじ締め

モータコネクタ
M1：左モータ
M2：右モータ



電池コネクタ
CN1: 3本電池ボックス
CN2: 2本電池ボックス

10. 電池取り付け

電池ボックスを、本体下のねじをゆるめてとりはずし、電池を取り付けます。

※電源スイッチは必ず OFF にしてとりつけよう。