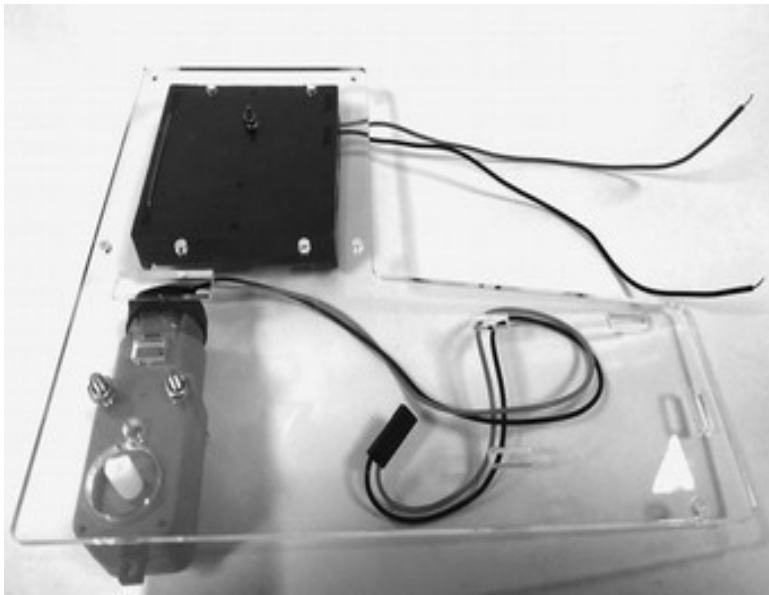


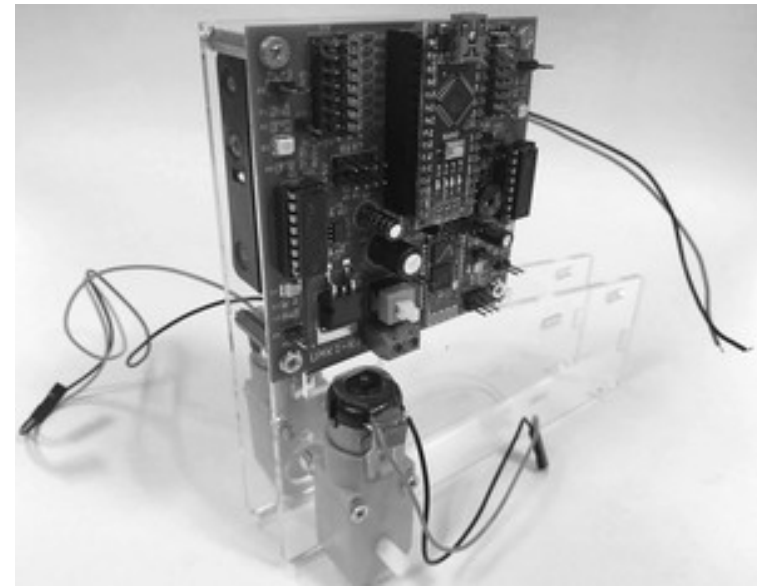
# Инструкция по сборке робота CAR 5

с платой УМКИ\_K6\_3 [http://meteor.laser.ru/umki/images/9/95/Umki\\_k6\\_3.pdf](http://meteor.laser.ru/umki/images/9/95/Umki_k6_3.pdf)

**1.** На правую боковину прикрепите правый мотор и блок батарей



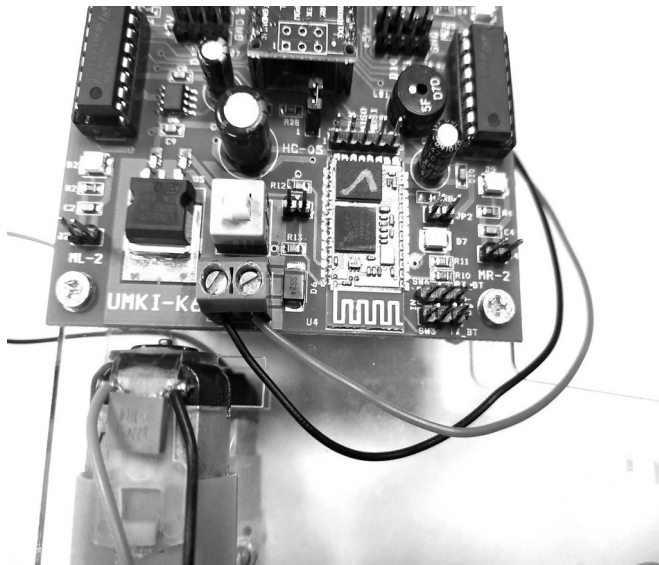
**2.** На левую боковину прикрепите левый мотор, стойки и плату контроллера. Соедините обе боковины.



**3.** Присоедините провода питания к плате

ВНИМАНИЕ! Не перепутайте полярность питания. Красный провод к клемме + Черный провод к клемме -

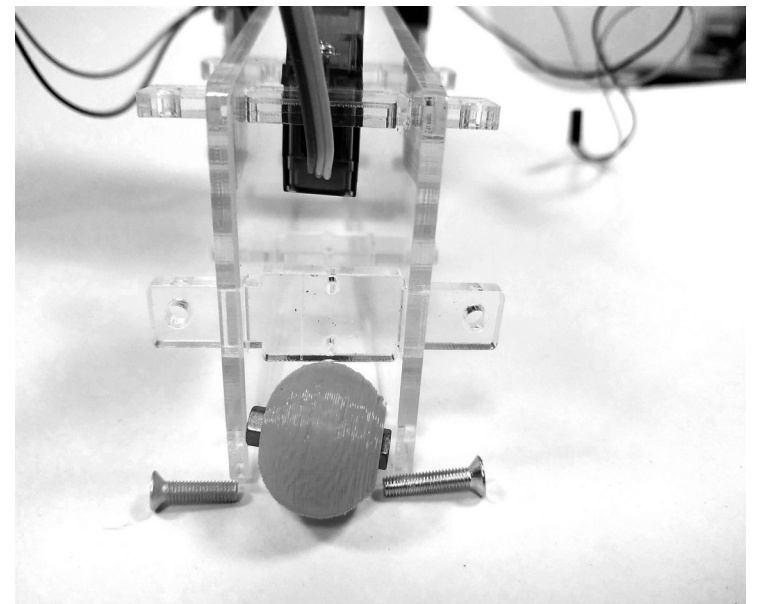
Полярность клемм питания помечена на плате



**4.** Наденьте шариколесо на стойку.

Винтами закрепите ее между боковинами, так чтобы колесо свободно вращалось.

Предварительно вставьте четыре держателя датчиков.

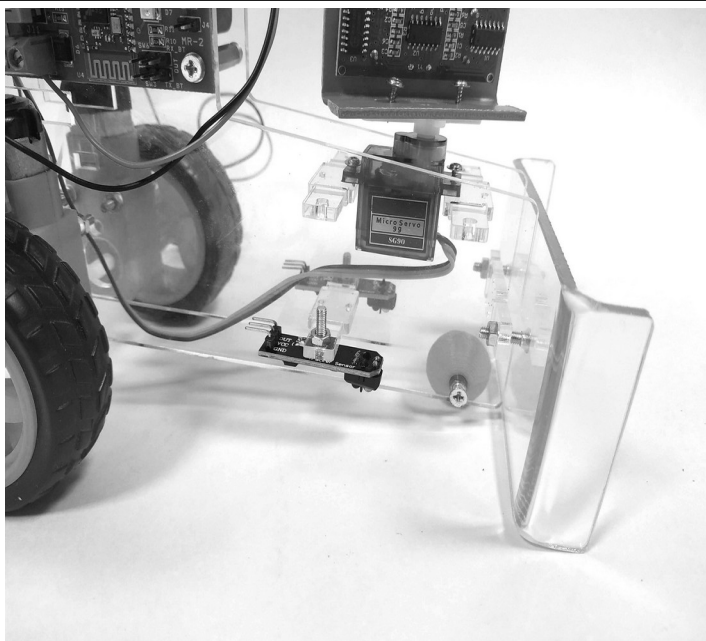


## 5. Присоедините бампер для футбола роботов

На держатели прикрепите сервомотор.

Ультра звуковой датчик расстояния крепится на сервомотор.

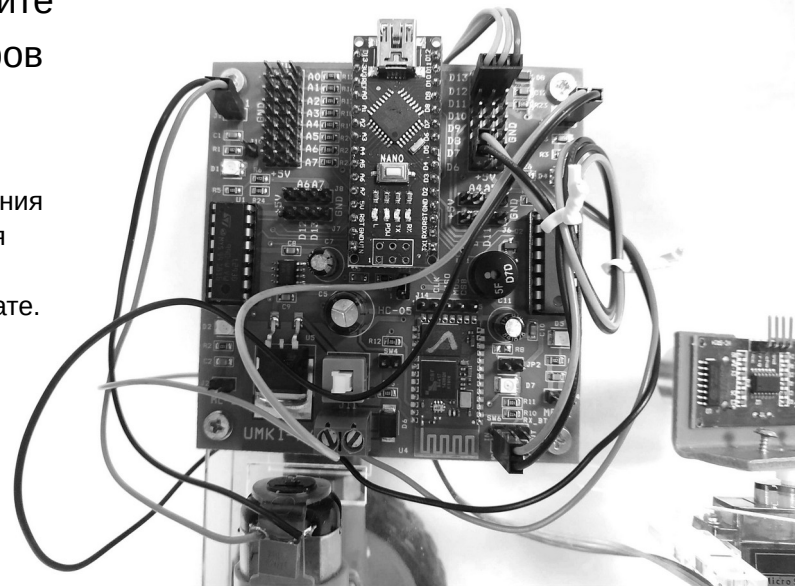
Инфракрасные датчики линии прикрепите к держателям винтом с гайкой



## 6. Присоедините провода моторов

На разъемы ML-1 и MR-1  
Направление вращения моторов изменяется полярностью их присоединения к плате.

Провод Bluetooth присоедините к Разъемам: D6 и D7

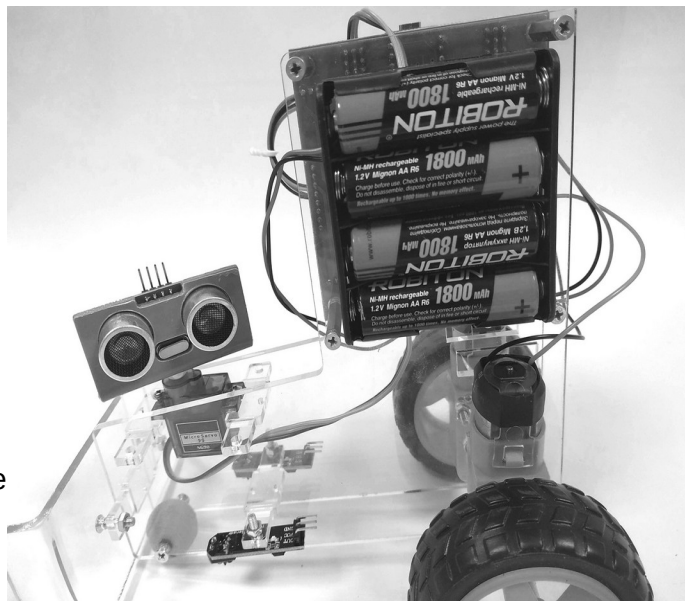


## 7. Вставьте батарейки в батарейный отсек.

**ВНИМАНИЕ!**

При установке батареек — соблюдайте полярность, как указано на батарейном отсеке.

Используйте щелочные батарейки AA (1.5V), либо аккумуляторы AA(1.2V)



## 8. Обновите на роботе программное обеспечение.

Используйте ARDUINO IDE.

Актуальный INO файл вы всегда можете скачать по адресу <http://www.umkikit.ru> в разделе ПОДДЕРЖКА>>Скачать файл исходных кодов

Управляйте роботом дистанционно по Bluetooth из программы «4joy joystick» или «umkiJoy»

