

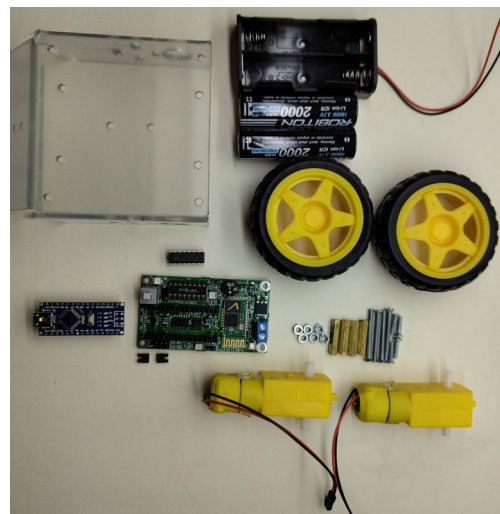
Инструкция по сборке робота УМКИ CAR 5

Стартовый

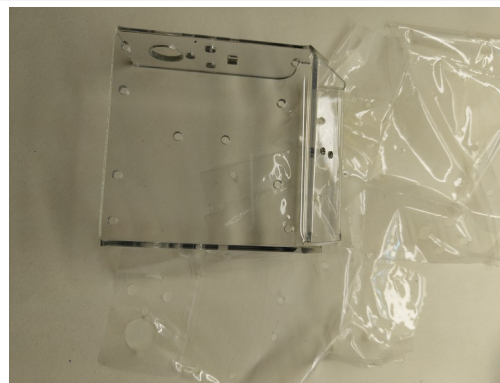
с платой УМКИ_K6_мини https://www.umkikit.ru/index.php?route=product/product&path=24&product_id=75

1. Проверьте комплектацию набора

В наличии должны быть: корпус, контроллер, моторы с колесами, шар-колесо, держатель батарей, крепеж, винты, гайки, стойки.

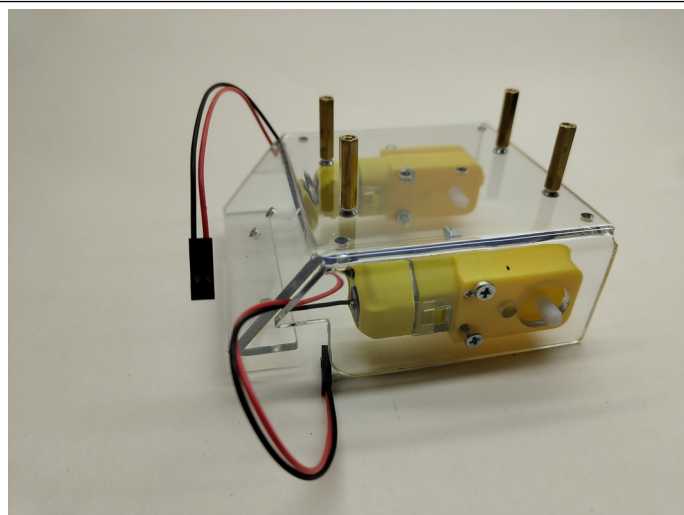


2. Удалите защитную пленку с корпуса изделия

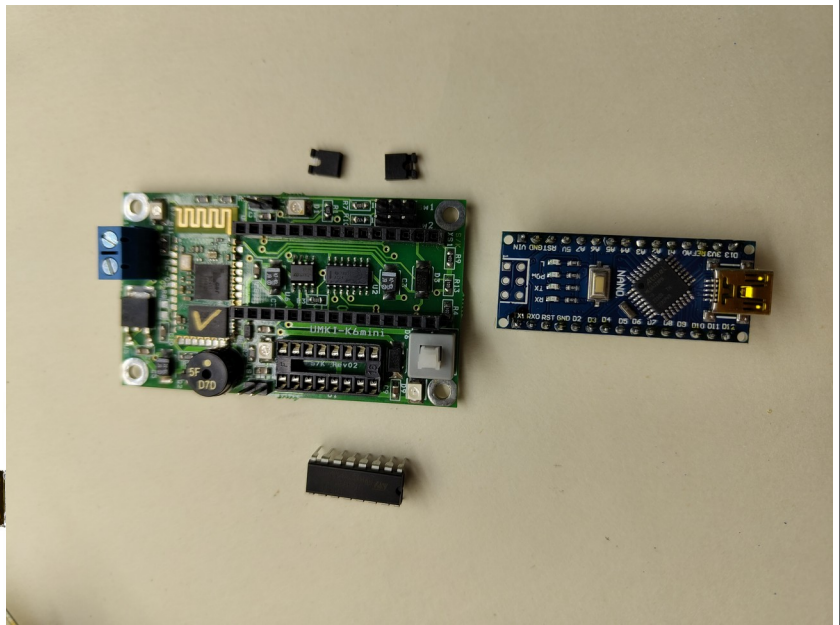
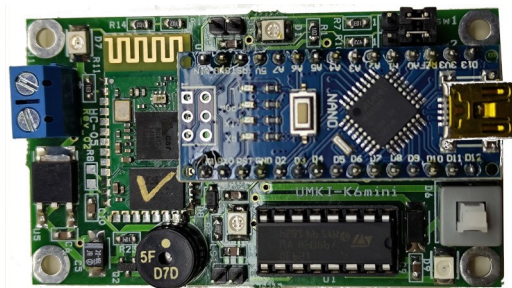


3. Приверните моторы и стойки

Обратите внимание на шпильки корпуса моторов, которые должны входить в отверстия корпуса робота

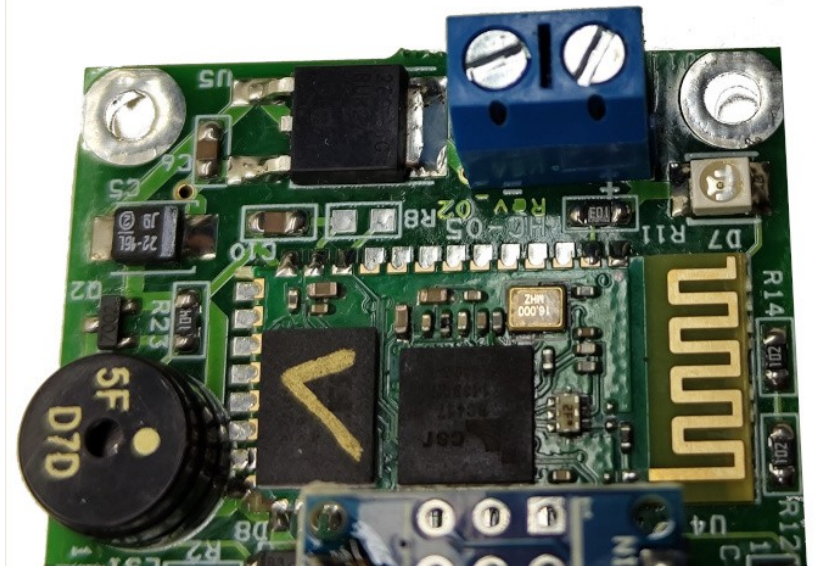


4. При необходимости соберите плату контроллера необходимыми компонентами



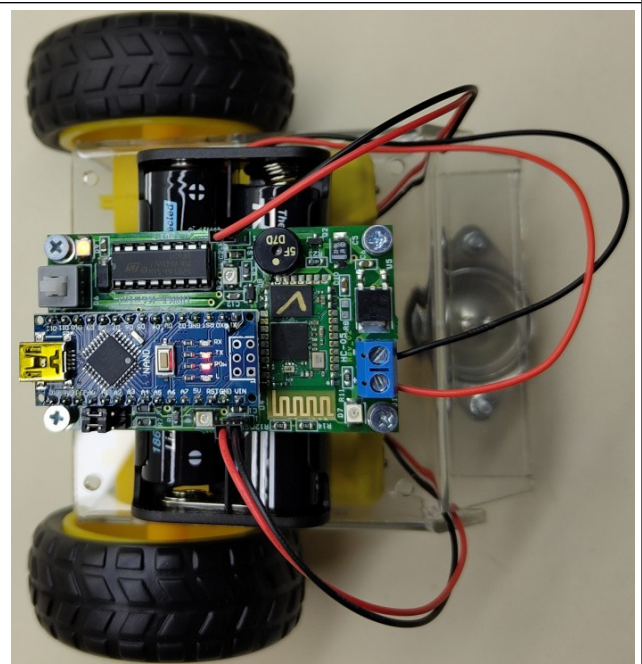
5. Подключите блок питания батарей к клемме.

Обратите внимание на полярность. Красный провод к плюсу, черный к минусу



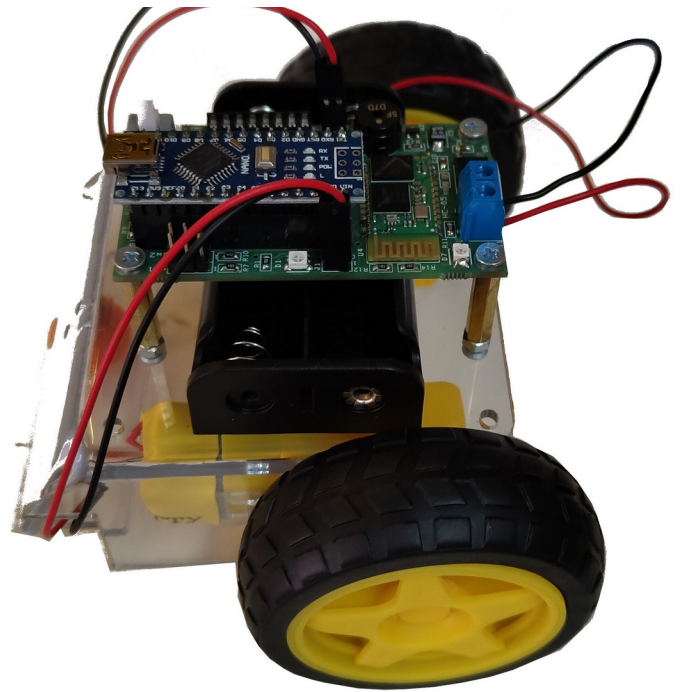
6. Вставьте элементы питания.

Обратите внимание на полярность батареек. Используйте алкалиновые батарейки AA. Либо аккумуляторы формата AA. Либо литий-ионные аккумуляторы 18650.



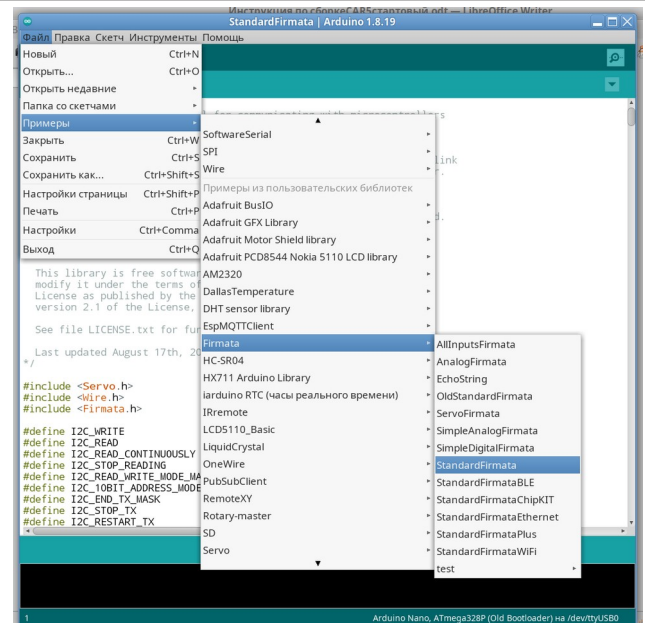
7. Присоедините моторы

Прикрепите на стойки плату контроллера УМКИ CAR5. Прикрепите снизу шар-колесо. Присоедините провода моторов левого и правого моторов, соответственно к разъемам на плате ML и MR. Направление вращения моторов, при необходимости, можно будет изменить в последствии, поменяв полярность на контактах разъемов.



8. Загрузите FIRMATA Standart используя среду Arduino IDE

Для этого соедините проводом USB ПК и контролер УМКИ. Запустите программу Arduino IDE. Из меню Файл>>Примеры>> Standart Firmata Выберите прошивку Standart Firmata и загрузите ее в контроллер УМКИ



9. Запустите программу Snap4Arduino и присоедините к роботу Arduino

Для этого соедините проводом USB ПК и контролер УМКИ. Запустите программу Snap4Arduino. Из ящичка команд Arduino нажмите команду: Подключиться к Arduino.

Если все сделано правильно, то у вас должно открыться окно Спрайта с информацией, что плата успешно подключена

