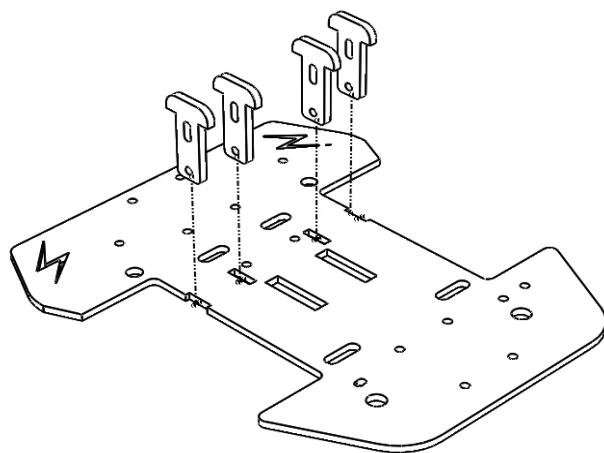
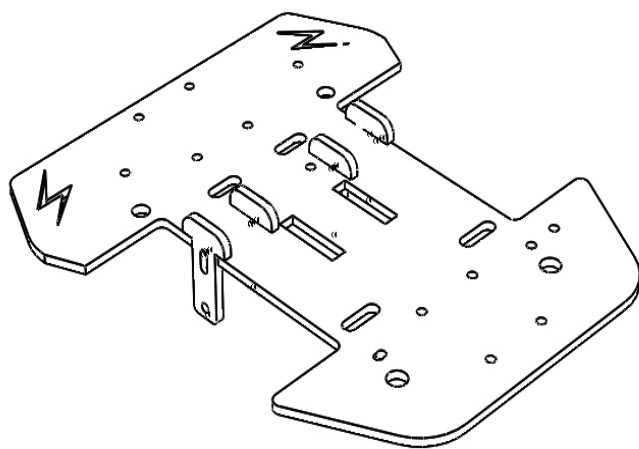
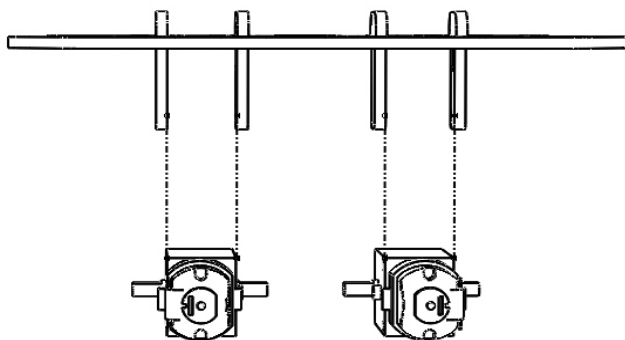


УСТАНОВКА ДВИГАТЕЛЕЙ

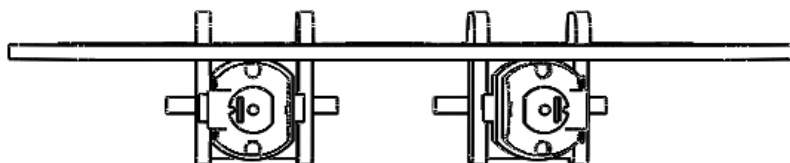


Вставьте стойки для двигателей на нижнюю платформу.



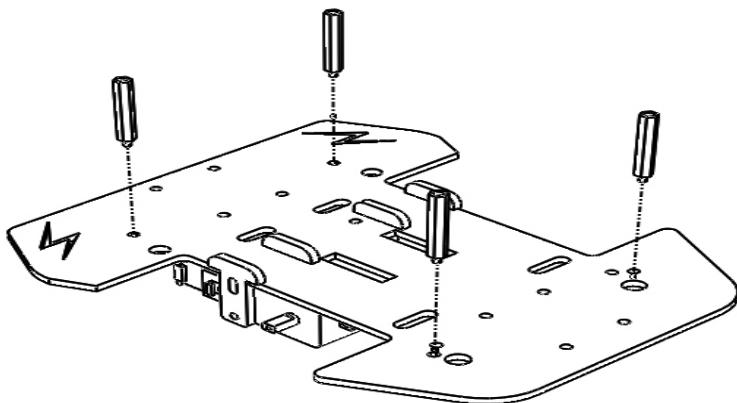


Придерживая стойки, вставьте двигатели и закрепите их 30мм. болтами.

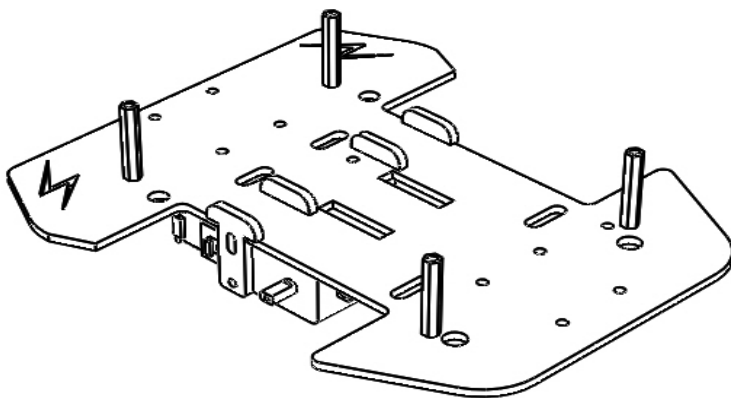


УСТАНОВКА ВТОРОГО УРОВНЯ ПЛАТФОРМЫ

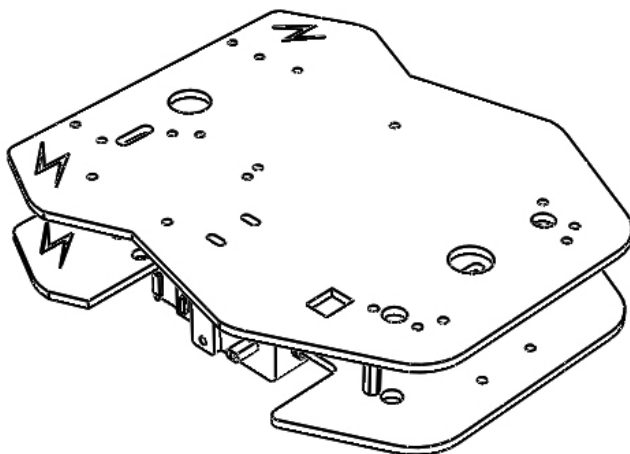
Установите 4 стойки на 30 мм.



Прикрутите стойки гайками снизу.

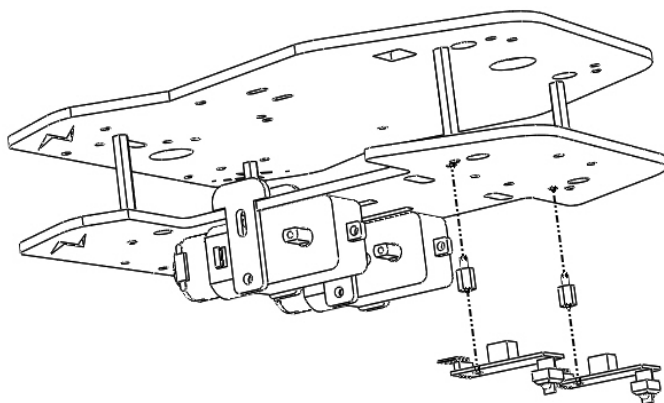


Установите второй ярус и прикрутите его сверху болтами к стойкам.

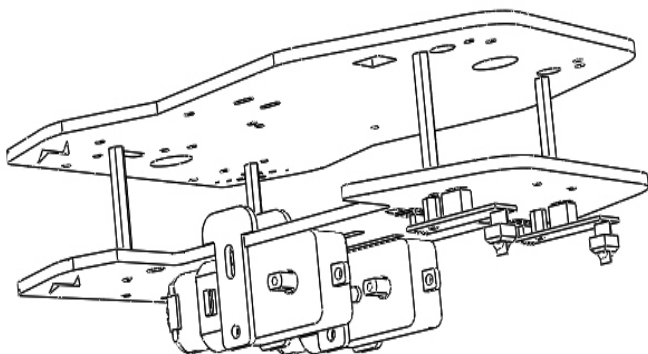


УСТАНОВКА ДАТЧИКОВ ЛИНИИ

Прикрутите к датчику линии стойку (20 мм)

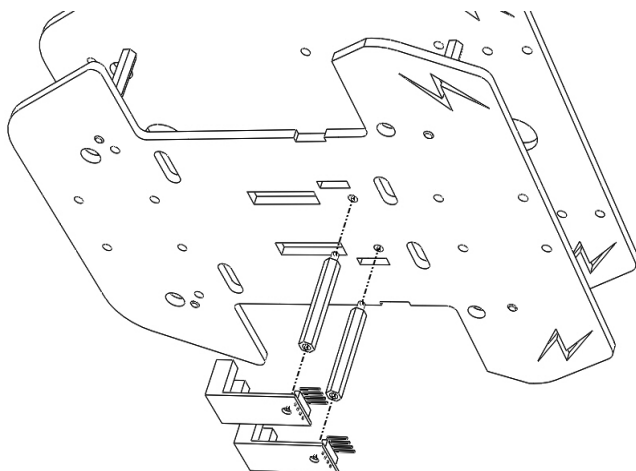


Стойку вместе с датчиком линии прикрутите к передней части нижней платформы.

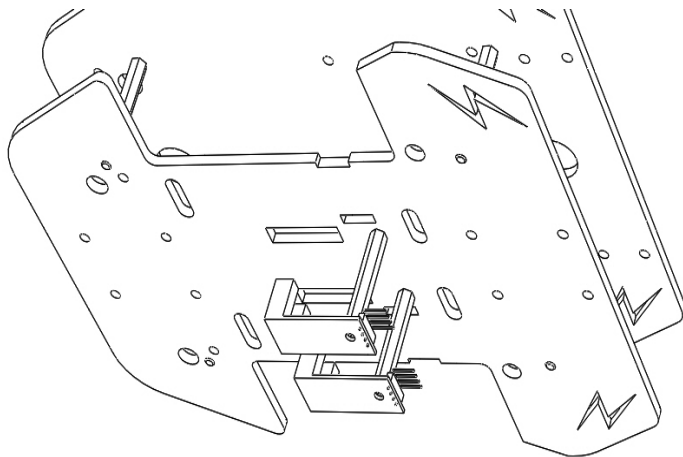


УСТАНОВКА ТАХОМЕТРА

Тахометр прикрутите к стойке (30 мм)

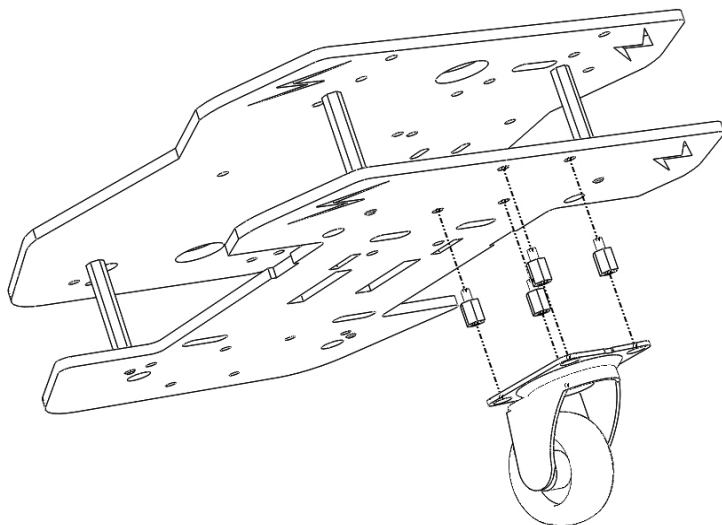


Стойку вместе с тахометром прикрутите к задней части нижней платформы.



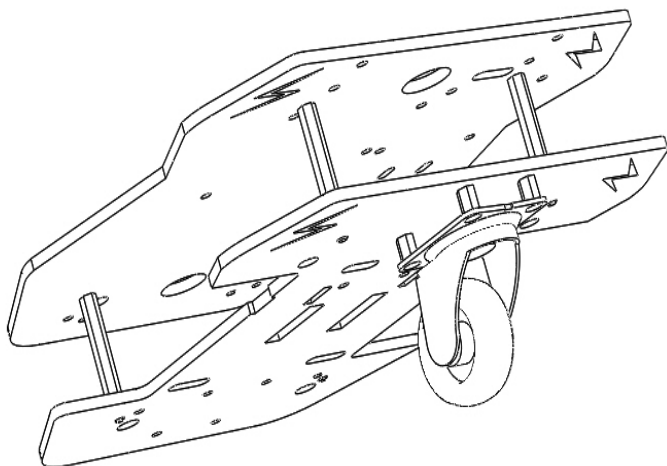
УСТАНОВКА ПОВОРОТНЫХ КОЛЕС

Прикрутите четыре стойки (6мм) к нижней платформе, используя гайки.



К ним прикрутите поворотное колесо, при помощи винтов, пропустив их через шайбу.

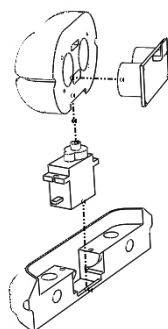
Второе поворотное колесо крепится аналогичным образом.



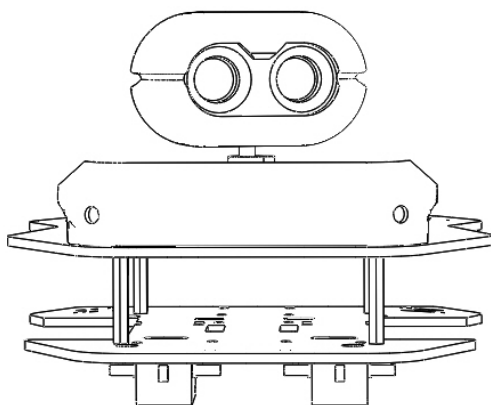
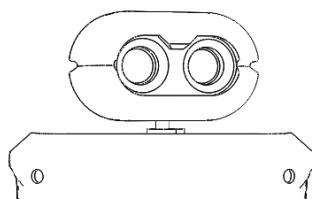
СБОРКА ГОЛОВЫ РОБОТА

(дальномер и серводвигатель)

Установите пластиковый корпус на серводвигатель и закрепите его саморезами. Дальномер также необходимо поместить в корпус и закрепить на серводвигателе с помощью втулки (идет в комплекте с серводвигателем)

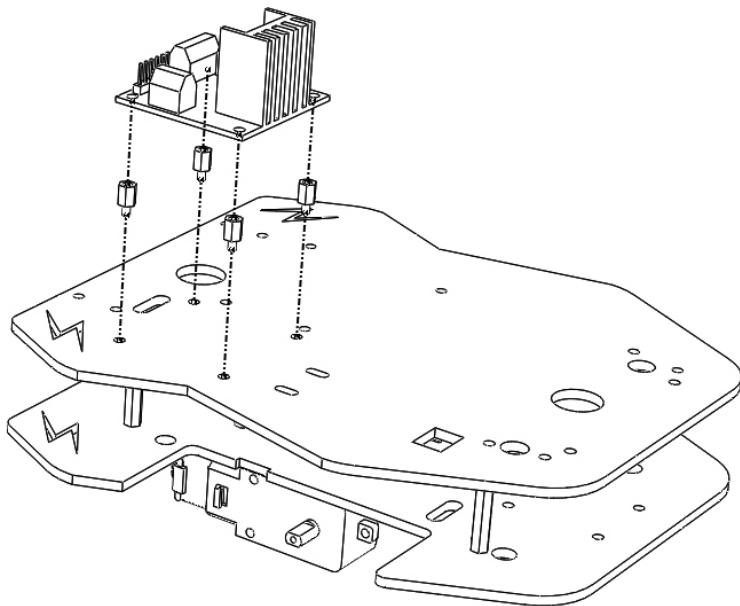


Собранную конструкцию прикрутите к верхней платформе, при помощи винтов и гаек.

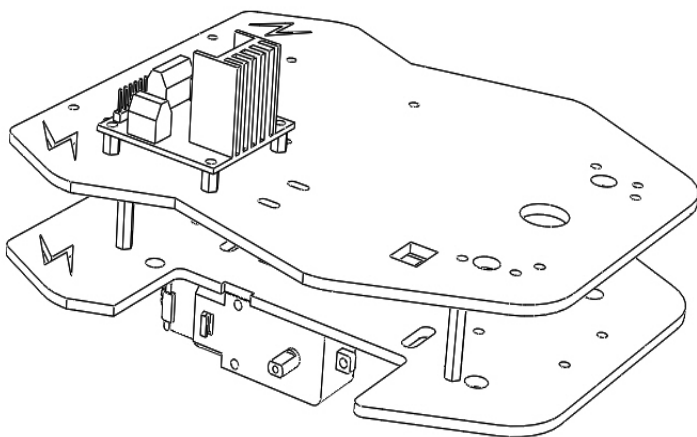


УСТАНОВКА ДРАЙВЕРА ДВИГАТЕЛЕЙ

Установите четыре стойки (6мм) на верхнюю платформу и закрепите их гайками.

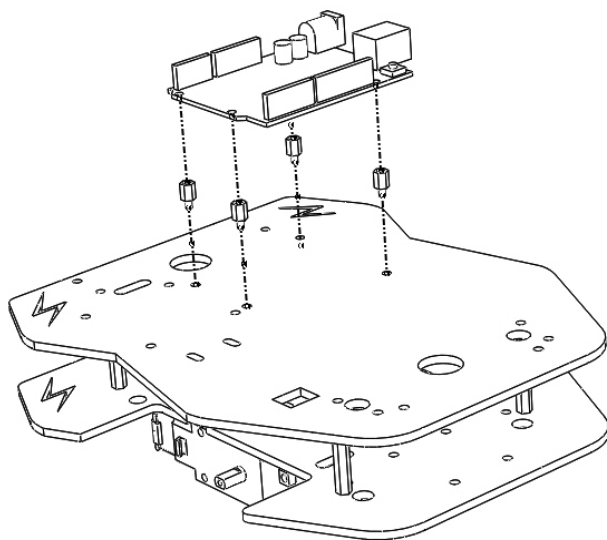


На стойки установите драйвер двигателей и прикрутите его к стойкам соответствующими по длине винтами.



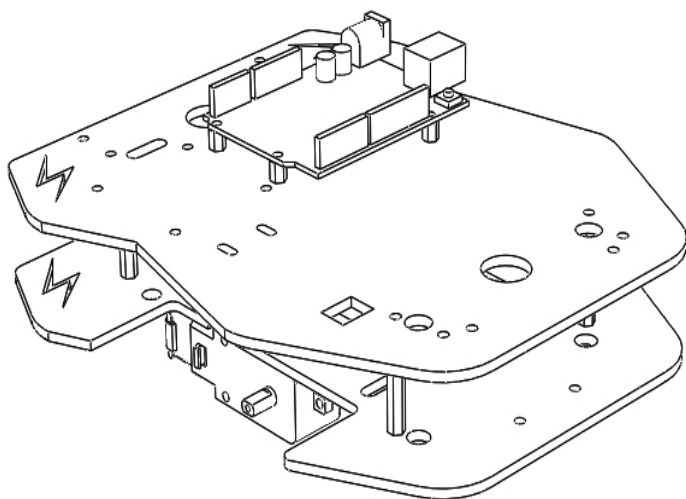
УСТАНОВКА ARDUINO UNO

Установите четыре стойки (6мм) на верхнюю платформу и закрепите их гайками.



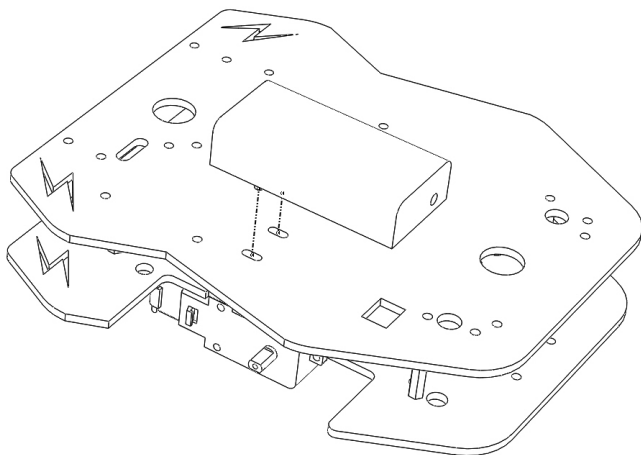
К стойкам прикрутите Arduino UNO при

ПОМОЩИ СООТВЕТСТВУЮЩИХ ПО ДЛИНЕ ВИНТОВ.

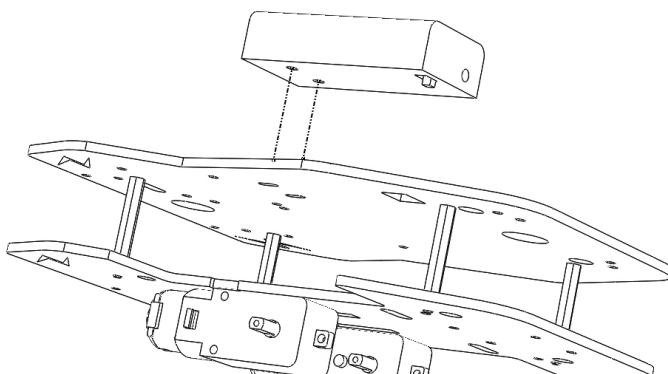


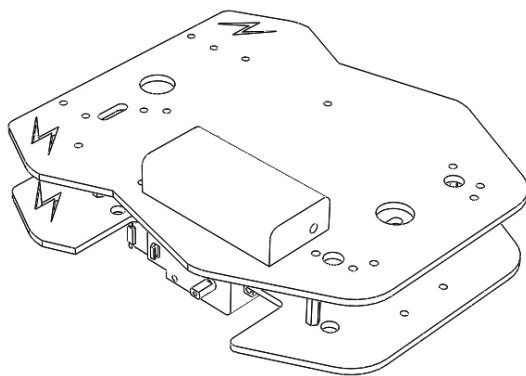
УСТАНОВКА БАТАРЕЙНОГО ОТСЕКА

Батарейный отсек крепится к верхней платформе двумя винтами и закрепляется снизу гайками.



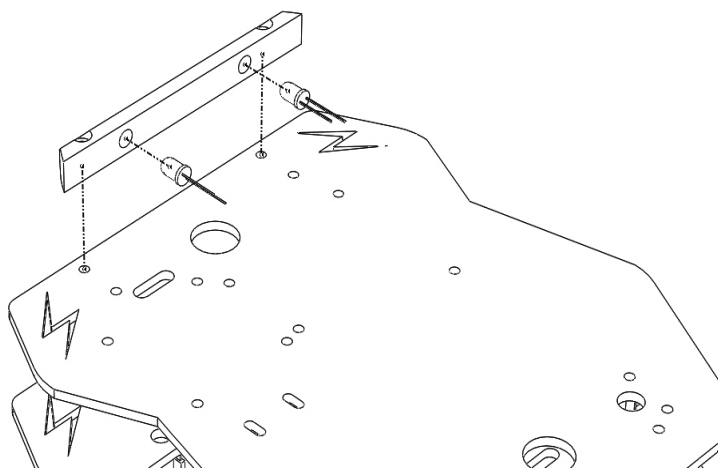
Батарейный отсек крепится к верхней платформе двумя винтами и закрепляется снизу гайками.





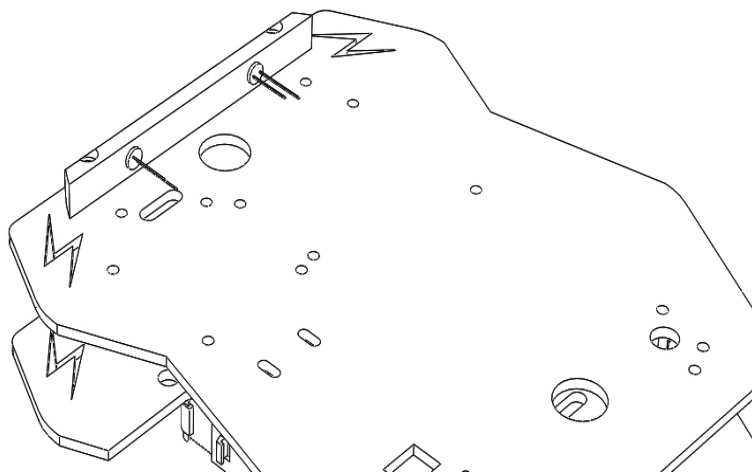
УСТАНОВКА ФАР

Вставьте светодиоды в соответствующие отверстия на бампере.



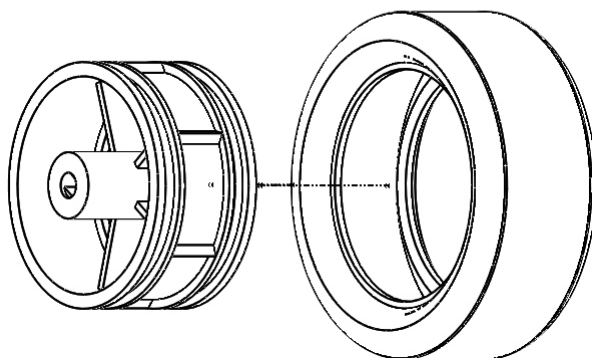
Бампер закрепите на задней части платформы при помощи винтов нужной длины.

(передние светодиоды крепятся аналогичным образом)

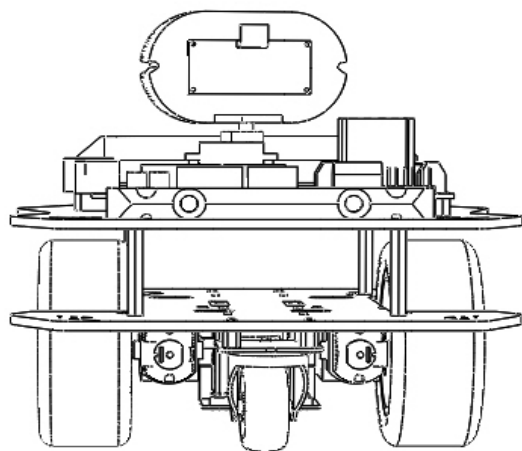
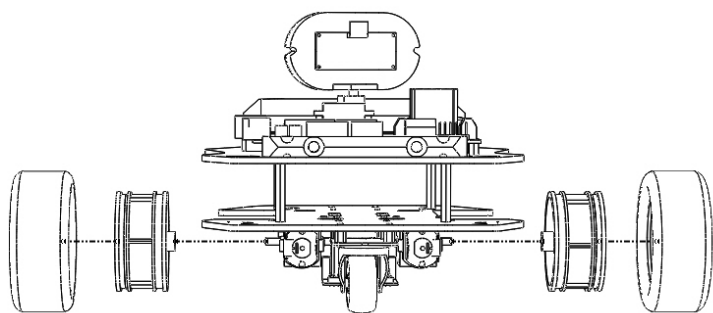


СБОРКА КОЛЕС

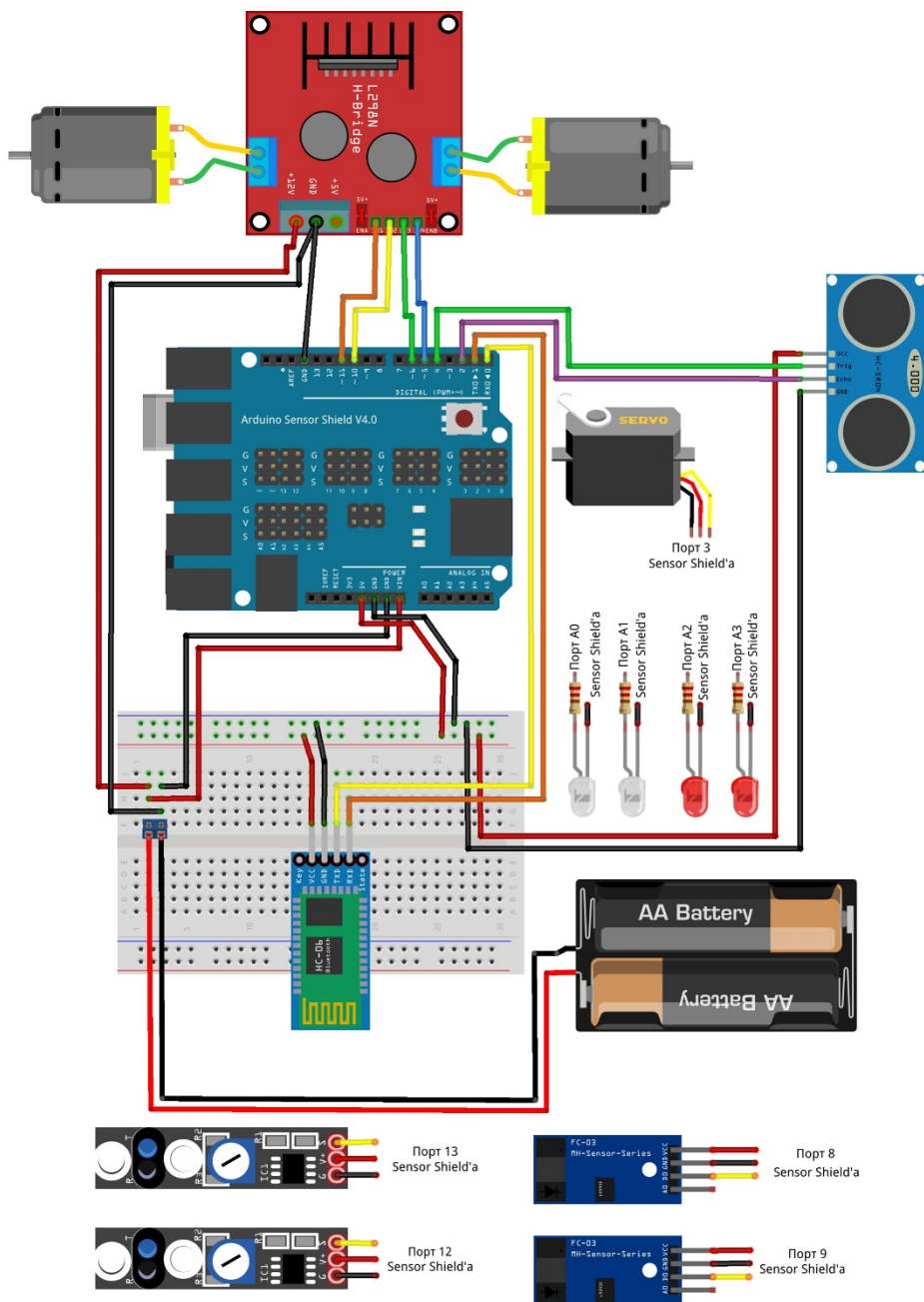
Наденьте шину на колесо.



Колеса вместе с шинами надеваются на валы двигателей.



ОБЩАЯ СХЕМА ПОДКЛЮЧЕНИЯ



Пример кода для управления роботом при помощи смартфона на базе Android через приложение «Bluetooth RC Controller».

```
// Порты для драйвера двигателей L293D
#define IN1 11
#define IN2 10
#define IN3 6
#define IN4 5

byte baseSpeed = 127; // Базовая скорость робота.
byte baseOffset = 51; // Базовое смещение скорости для движения по диагонали.
float speedMultiply = 1.0; // Множитель скорости (зависит от ползунка в приложении).

void setup() { // Функция старта.
  Serial.begin(9600); // Установка скорости для обмена данных с Bluetooth модулем.
}

void loop() { // Функция повторения (цикла).
  //Вычисление скорости движения робота.
  byte motorSpeed = baseSpeed * speedMultiply;
  byte speedOffset = baseOffset * speedMultiply;

  if (Serial.available()) { // Проверяем приходят данные на плату Arduino со смартфона.
    byte data = Serial.read(); // Если данные пришли, считываем их.

    // Проверяем какие данные пришли.
    switch (data) {

      // Данные для регулировки скорости при помощи ползунка.
      case '0':
        speedMultiply = 1.0;
        break;
      case '1':
        speedMultiply = 1.1;
        break;
      case '2':
        speedMultiply = 1.2;
        break;
      case '3':
        speedMultiply = 1.3;
        break;
      case '4':
        speedMultiply = 1.4;
        break;
      case '5':
        speedMultiply = 1.5;
        break;
      case '6':
        speedMultiply = 1.6;
        break;
      case '7':
        speedMultiply = 1.7;
        break;
    }
  }
}
```

```

case '8':
    speedMultiply = 1.8;
    break;
case '9':
    speedMultiply = 1.9;
    break;
case 'q':
    speedMultiply = 2.0;
    break;

// Данные для установки направления робота.
case 'F':
    analogWrite(IN1, motorSpeed);
    analogWrite(IN2, 0);
    analogWrite(IN3, motorSpeed);
    analogWrite(IN4, 0);
    break;
case 'B':
    analogWrite(IN1, 0);
    analogWrite(IN2, motorSpeed);
    analogWrite(IN3, 0);
    analogWrite(IN4, motorSpeed);
    break;
case 'L':
    analogWrite(IN1, 0);
    analogWrite(IN2, motorSpeed);
    analogWrite(IN3, motorSpeed);
    analogWrite(IN4, 0);
    break;
case 'R':
    analogWrite(IN1, motorSpeed);
    analogWrite(IN2, 0);
    analogWrite(IN3, 0);
    analogWrite(IN4, motorSpeed);
    break;
case 'S':
    analogWrite(IN1, 0);
    analogWrite(IN2, 0);
    analogWrite(IN3, 0);
    analogWrite(IN4, 0);
    break;
case 'I':
    analogWrite(IN1, motorSpeed);
    analogWrite(IN2, 0);
    analogWrite(IN3, motorSpeed - speedOffset);
    analogWrite(IN4, 0);
    break;
case 'G':
    analogWrite(IN1, motorSpeed - speedOffset);
    analogWrite(IN2, 0);
    analogWrite(IN3, motorSpeed);
    analogWrite(IN4, 0);
    break;
case 'J':
    analogWrite(IN2, motorSpeed);
    analogWrite(IN1, 0);
    analogWrite(IN4, motorSpeed - speedOffset);
    analogWrite(IN3, 0);
    break;

```

```

case 'H':
    analogWrite(IN2, motorSpeed - speedOffset);
    analogWrite(IN1, 0);
    analogWrite(IN4, motorSpeed);
    analogWrite(IN3, 0);
    break;
    // Данные о состоянии фар.
    // Передние.
case 'W':
    digitalWrite(A1, HIGH);
    digitalWrite(A2, HIGH);
    break;
case 'w':
    digitalWrite(A1, LOW);
    digitalWrite(A2, LOW);
    break;
    //Задние.
case 'U':
    digitalWrite(A3, HIGH);
    digitalWrite(A4, HIGH);
    break;
case 'u':
    digitalWrite(A3, LOW);
    digitalWrite(A4, LOW);
    break;
}
}
}

```