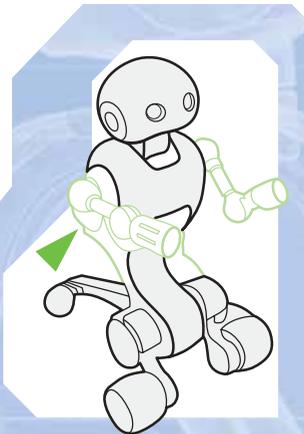


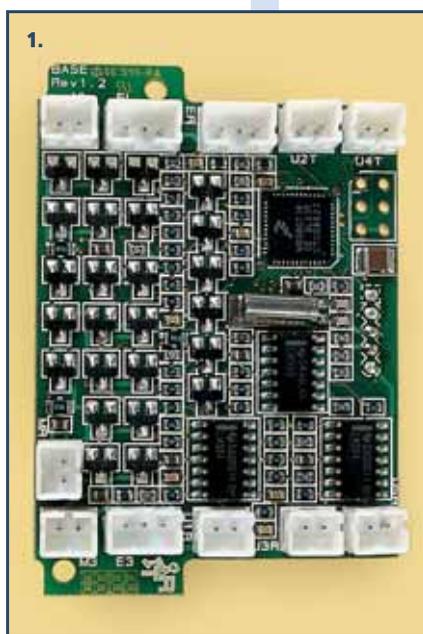
LA SCHEDA DEL MODULO BASE



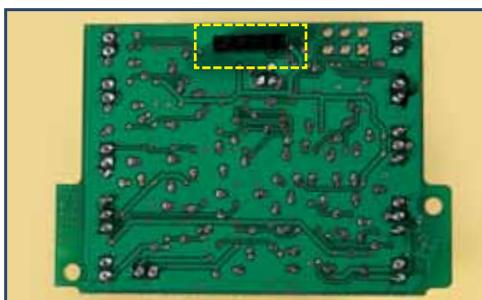
Allegata a questo fascicolo trovi la scheda elettronica Base, che controllerà i movimenti delle ruote di I-Droid01.

La fase di assemblaggio Locomozione-Navigazione si appresta a essere completata. La scheda elettronica allegata a questo fascicolo, infatti, costituisce il centro nevralgico per il coordinamento dei movimenti delle ruote e del bacino, oltre che per la gestione dei sensori di prossimità a ultrasuoni. Questi ultimi ti verranno forniti nel corso dei prossimi fascicoli e, una volta installati all'interno del marsupio, permetteranno di concludere la fase.

COMPONENTI



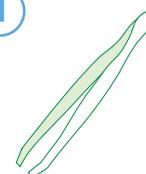
1. Scheda elettronica del modulo Base



A sinistra, il retro della scheda elettronica del modulo Base. Esso presenta un connettore con cinque fori i quali, posti sugli appositi pin della Motherboard, permetteranno in futuro il collegamento tra questa e il modulo Base.

COSA TI SERVE

1

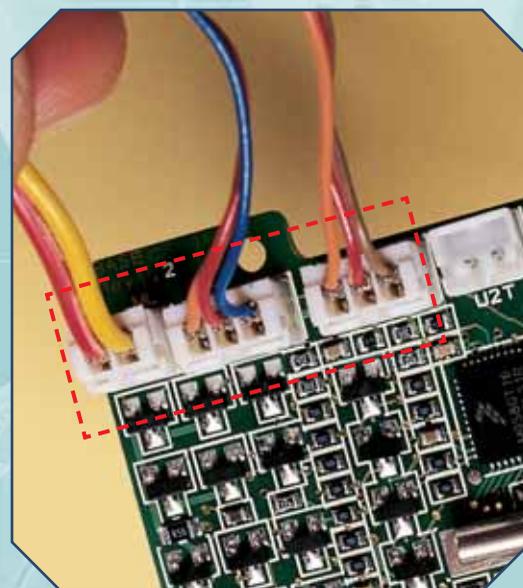


1. Un paio di pinzette

LA SCHEDA

1 Considera per primi i connettori in alto a sinistra della scheda (facendo riferimento all'immagine di presentazione qui sopra a sinistra): collega a essi i cavi a fili rosso e giallo, arancione rosso e blu, arancione rosso e marrone che fuoriescono dalla base del robot (immagine a destra).

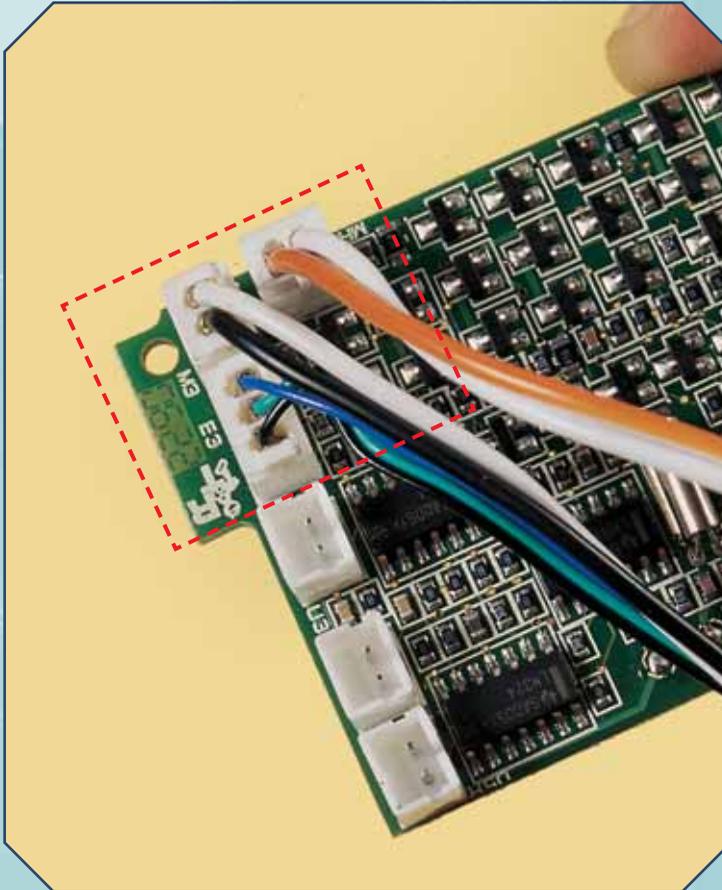
MONTAGGIO





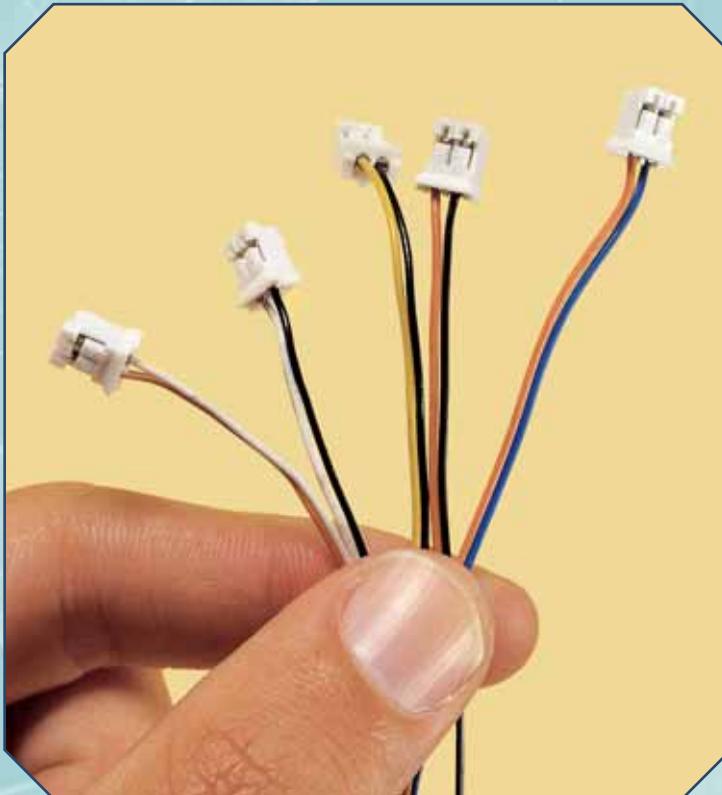
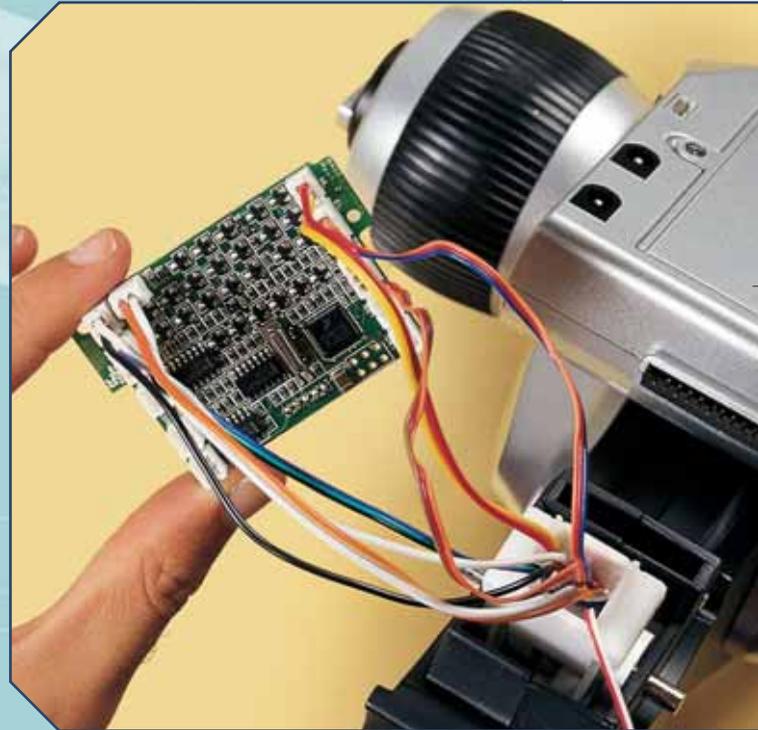
LA SCHEDA (CONTINUA)

MONTAGGIO



2 Passa poi ai connettori in basso a sinistra (sempre riferendosi all'immagine di presentazione), collegando a essi il cavo a fili bianco e arancione, il cavo a fili bianco e nero e il cavo a fili blu, azzurro e nero, tutti e tre provenienti anch'essi dalla base di I-Droid01 (a sinistra).

3 Controlla di aver effettuato i collegamenti nel modo corretto (sotto). Nel caso di errore, stacca i cavi posti scorrettamente, se serve usando un paio di pinzette, e riposizionali.



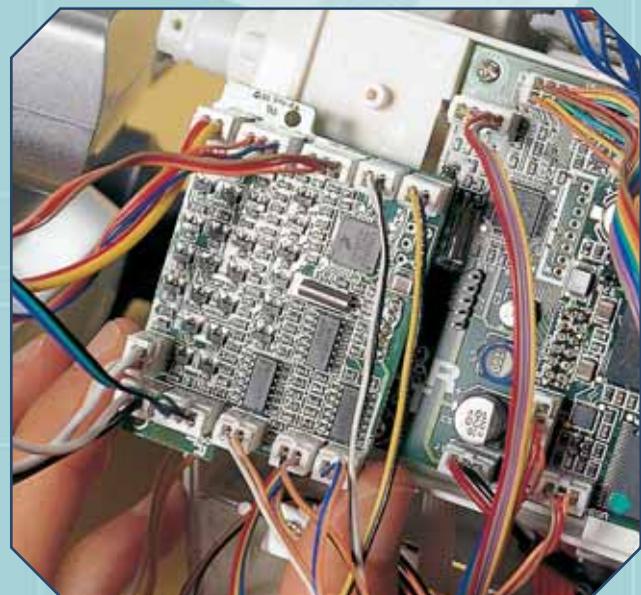
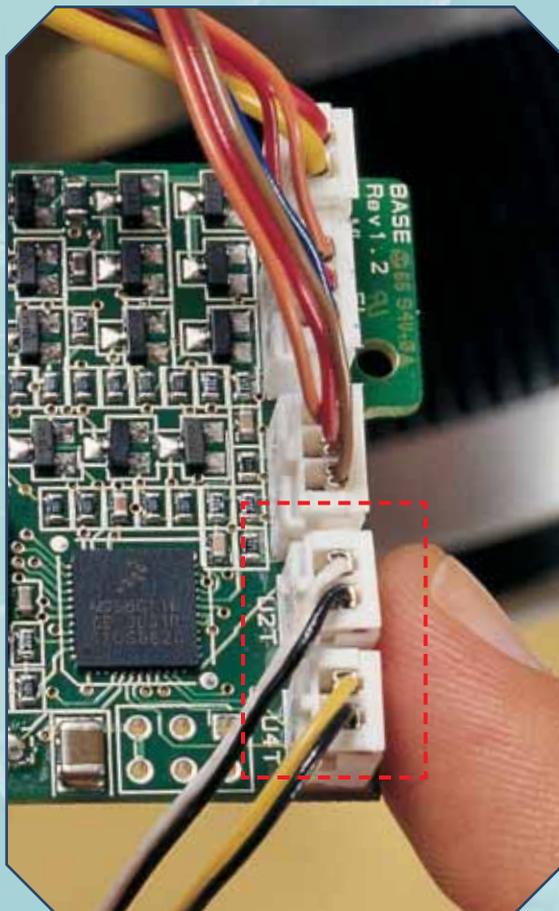
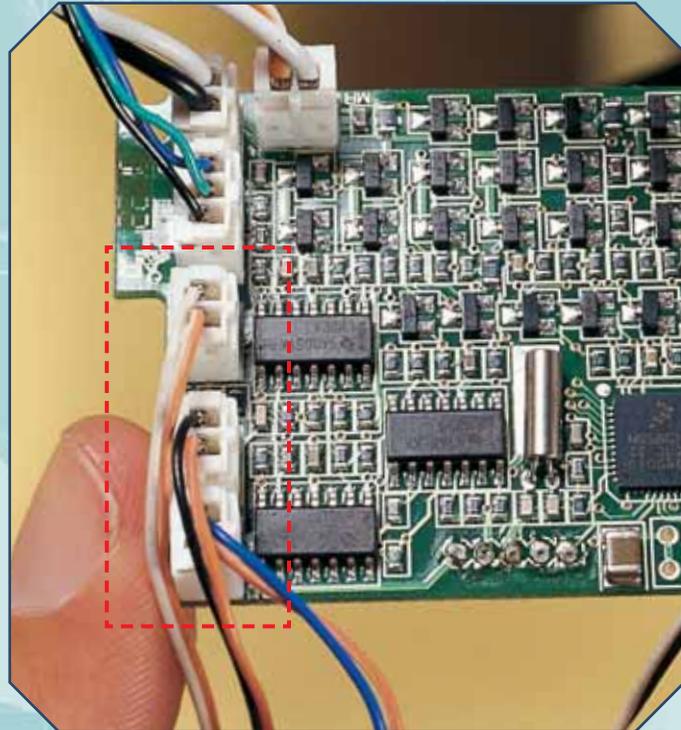
4 A questo punto, dalla base del robot dovrebbe fuoriuscire un solo cavo non collegato, con fili bianco e rosso (sarà collegato a un'altra scheda in futuro). Passa adesso ai fili presenti nel retro del torso di I-D01. In particolare vanno collegati alla scheda Base cinque cavi (a sinistra): quello con fili di colore arancione e bianco, quello con fili bianco e nero, quello con fili nero e giallo, quello con fili arancione e nero e, infine, quello con fili arancione e blu.

I-DO1 LAB

LA SCHEDA (CONTINUA)

5 Collega i cavi a fili bianco e arancione, nero e arancione e blu e arancione ai tre connettori della scheda Base posti accanto a quello occupato dal cavo a fili di colore blu, azzurro e nero (immagine a destra).

6 Passa poi al cavo con fili di colore bianco e nero e a quello con fili giallo e nero, collegandoli ai due connettori della scheda posti accanto a quello occupato dal cavo con fili arancione, rosso e marrone (immagine qui sotto).



7 Controlla che tutti i collegamenti siano stati effettuati correttamente (sopra). La scheda andrebbe posta sulla Motherboard, ma fino a quando il torso non sarà pronto a essere composto con la base del robot è opportuno mantenerla scollegata, così da evitare qualsiasi danneggiamento.