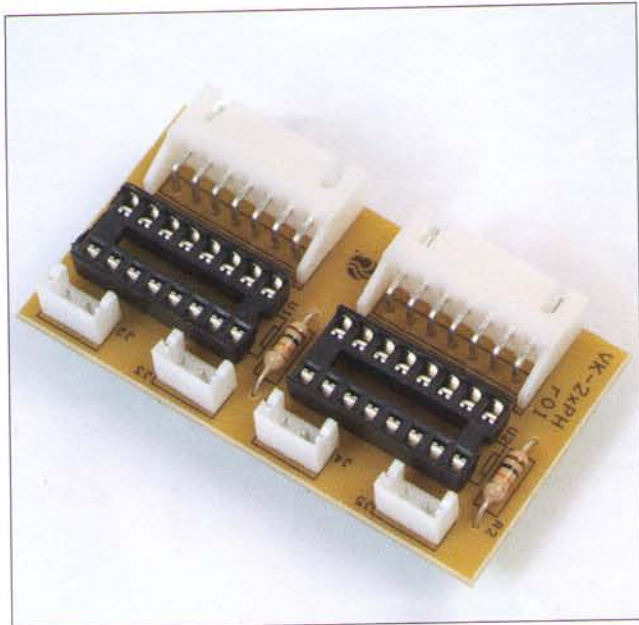
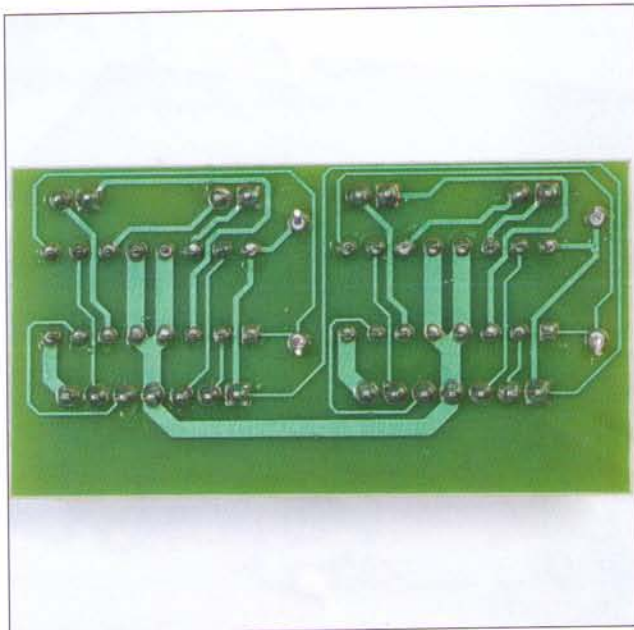


## MONTAGGIO PASSO A PASSO



**1** Il circuito stampato che puoi osservare nell'immagine è la scheda di controllo dei quattro motori a corrente continua. Questa sarà utilizzata per fornire energia ai quattro motori di trazione del veicolo spaziale Rover Sojourner.

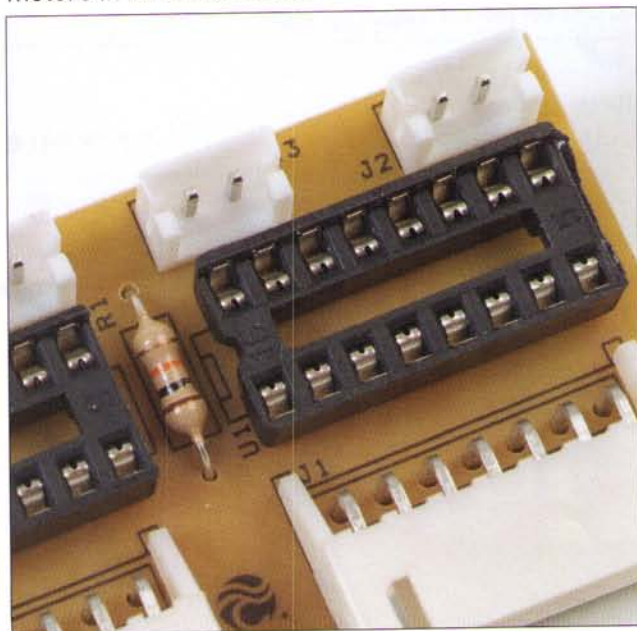


**2** La scheda ti verrà fornita completamente montata, con tutti i componenti già saldati. Dovrai solamente inserire i circuiti integrati negli zoccoli, collegare i motori e connettere il circuito alla scheda principale di controllo del veicolo.

**3** Questa scheda può fornire un'intensità da 1 A ai motori a corrente continua da 5 V, come quelli utilizzati all'interno dei servomotori del veicolo spaziale. Il driver di controllo della scheda riceve gli ordini dalla Scheda Principale, che a sua volta è gestita in forma remota dal computer o dal telecomando.



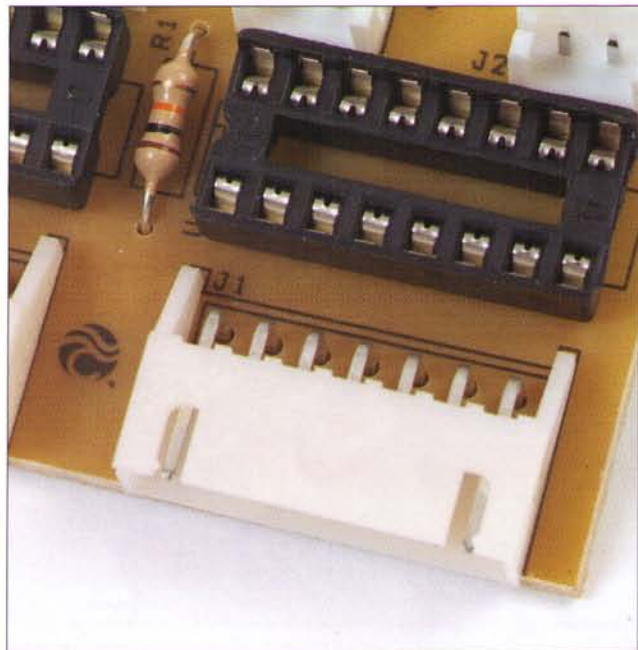
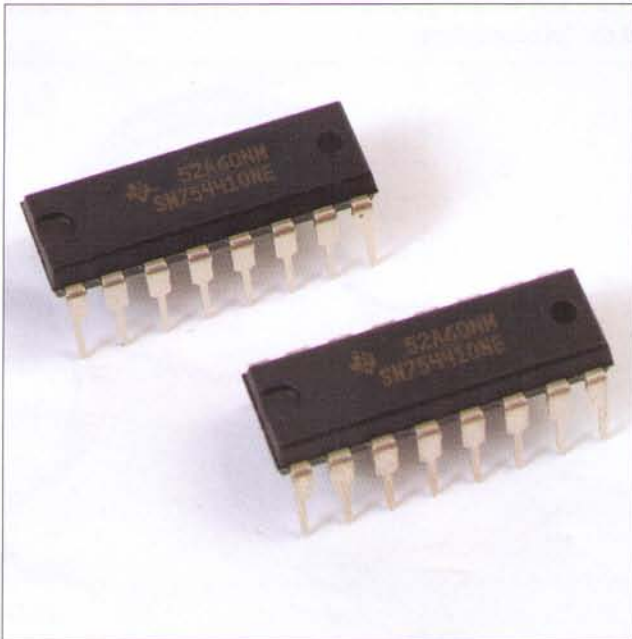
**4** I quattro motori di trazione del veicolo spaziale sono inseriti nei connettori maschi a 2 pin che si trovano saldati nelle posizioni J5, J4, J3 e J2 sulla scheda. Questi connettori permettono l'inserimento del connettore di ogni motore in un unico verso.





**5**

Questi due chip modello SN754410 hanno il compito di controllare la scheda dei motori che ti è stata fornita. Ogni circuito integrato è incaricato di comandare due motori, dovrai inserirli sulla scheda utilizzando gli appositi zoccoli.

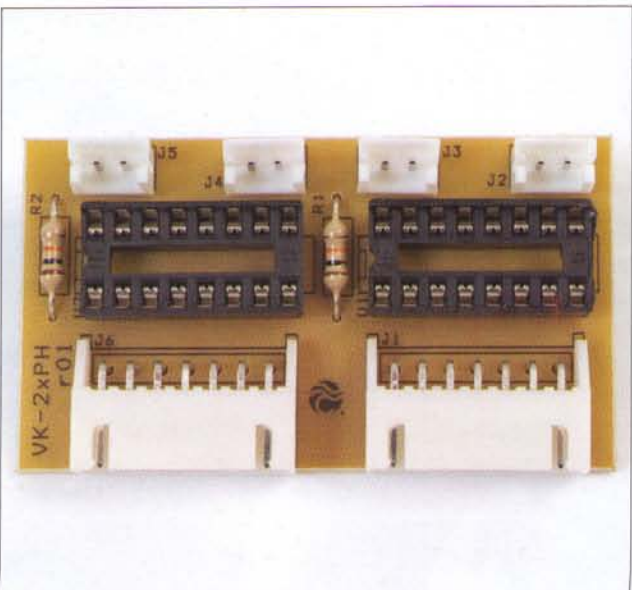


**7**

I connettori a sette terminali saldati nelle posizioni J1 e J6 della scheda serviranno per la connessione con la scheda principale del robot. Attraverso questi verranno inviati i segnali di alimentazione e di controllo.

**6**

Nell'immagine puoi vedere i due zoccoli saldati sulla scheda nelle posizioni U1 e U2. Per inserire i chip di controllo dei motori, dovrai raddrizzare i piedini degli integrati e realizzare l'inserzione con l'orientamento corretto, facilmente identificabile da un piccolo incastro presente su uno dei lati corti dello zoccolo.



**8**

Questa scheda di controllo dei quattro motori fornisce energia alle quattro ruote motrici del veicolo spaziale radiocontrollato, che sono le due anteriori e le due posteriori.