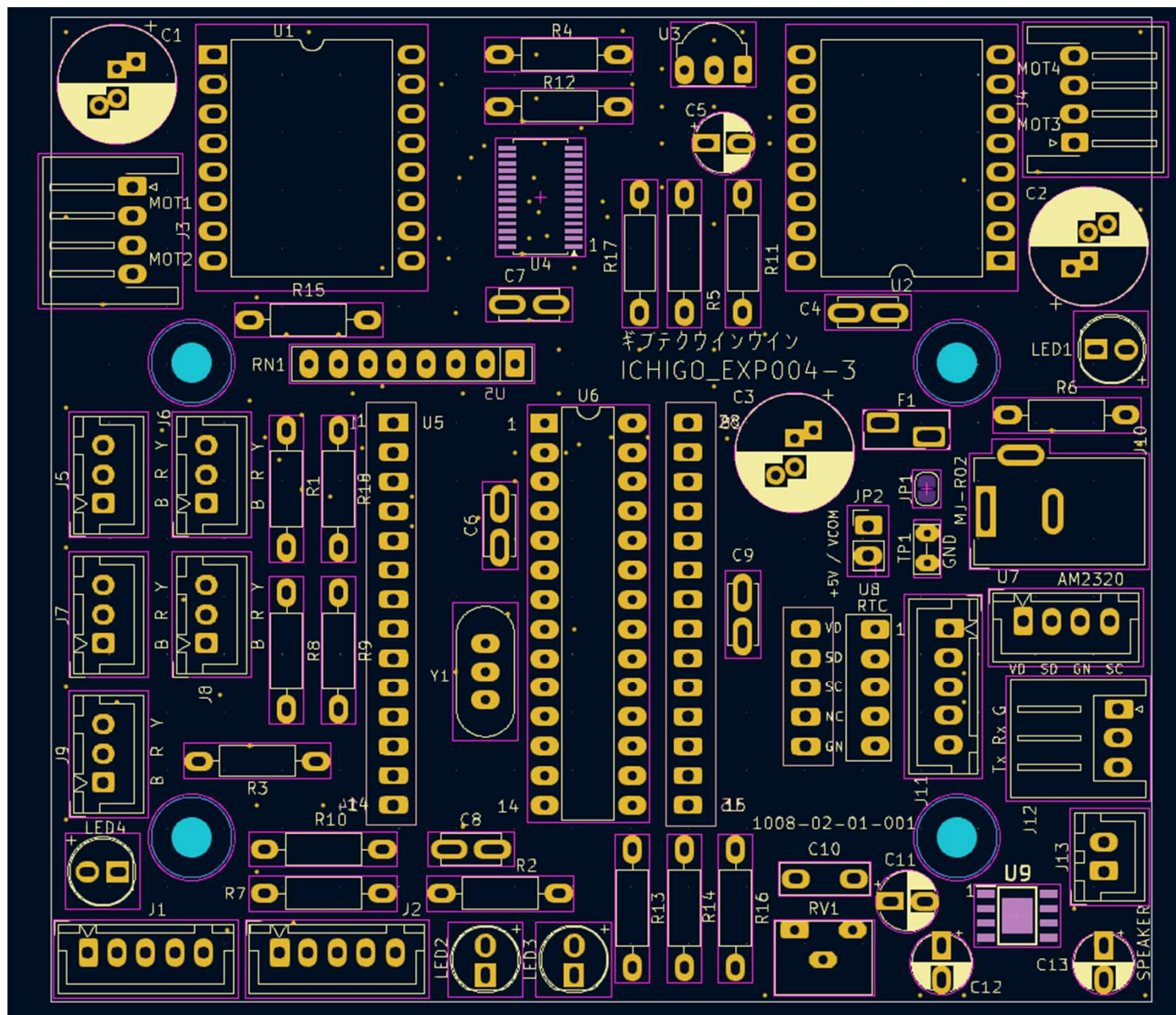
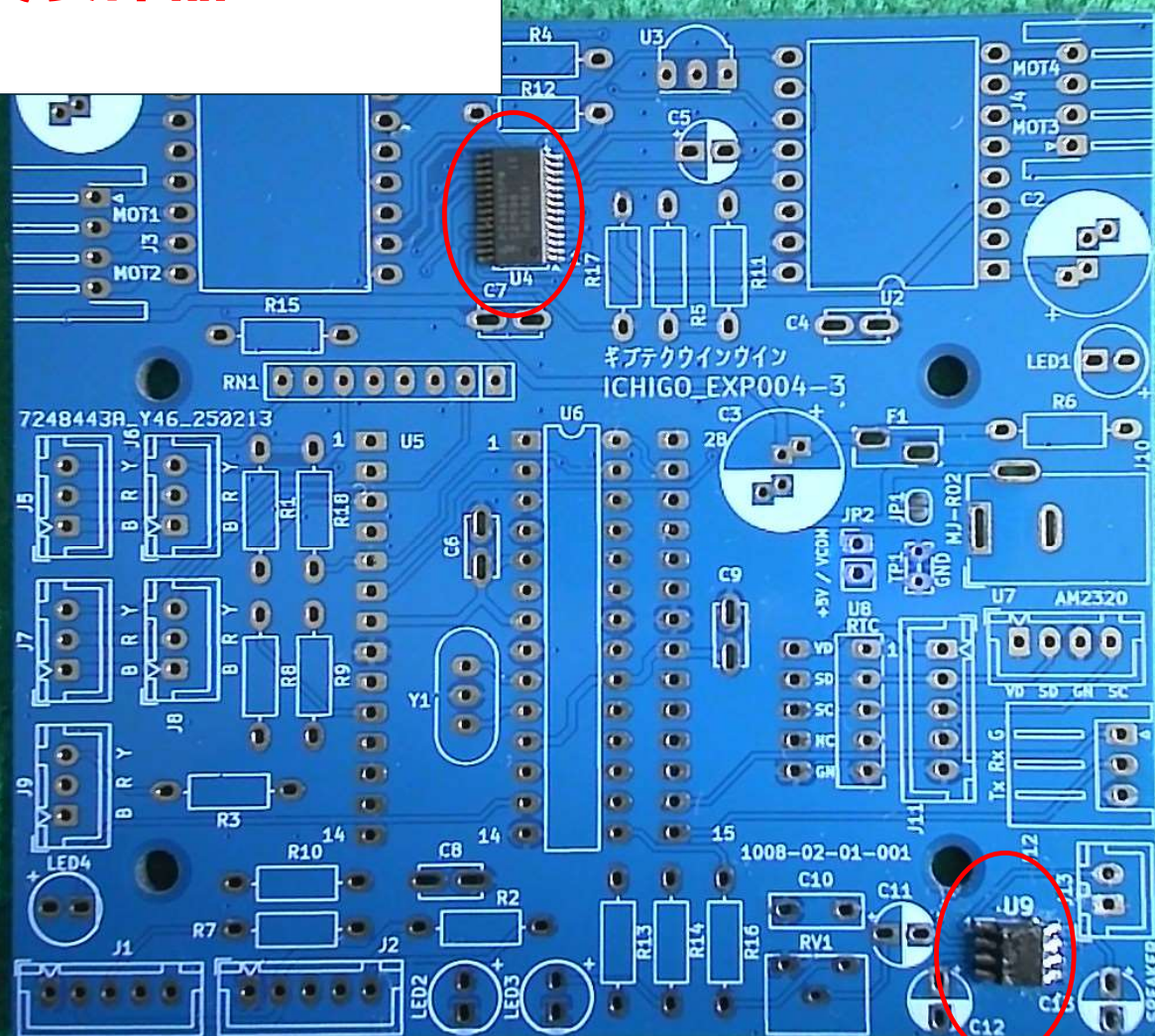


アームロボット3 組立手順書

**拡張基板編
マウント指示書 VER001**



U4とU9表面実装部品 マウント済



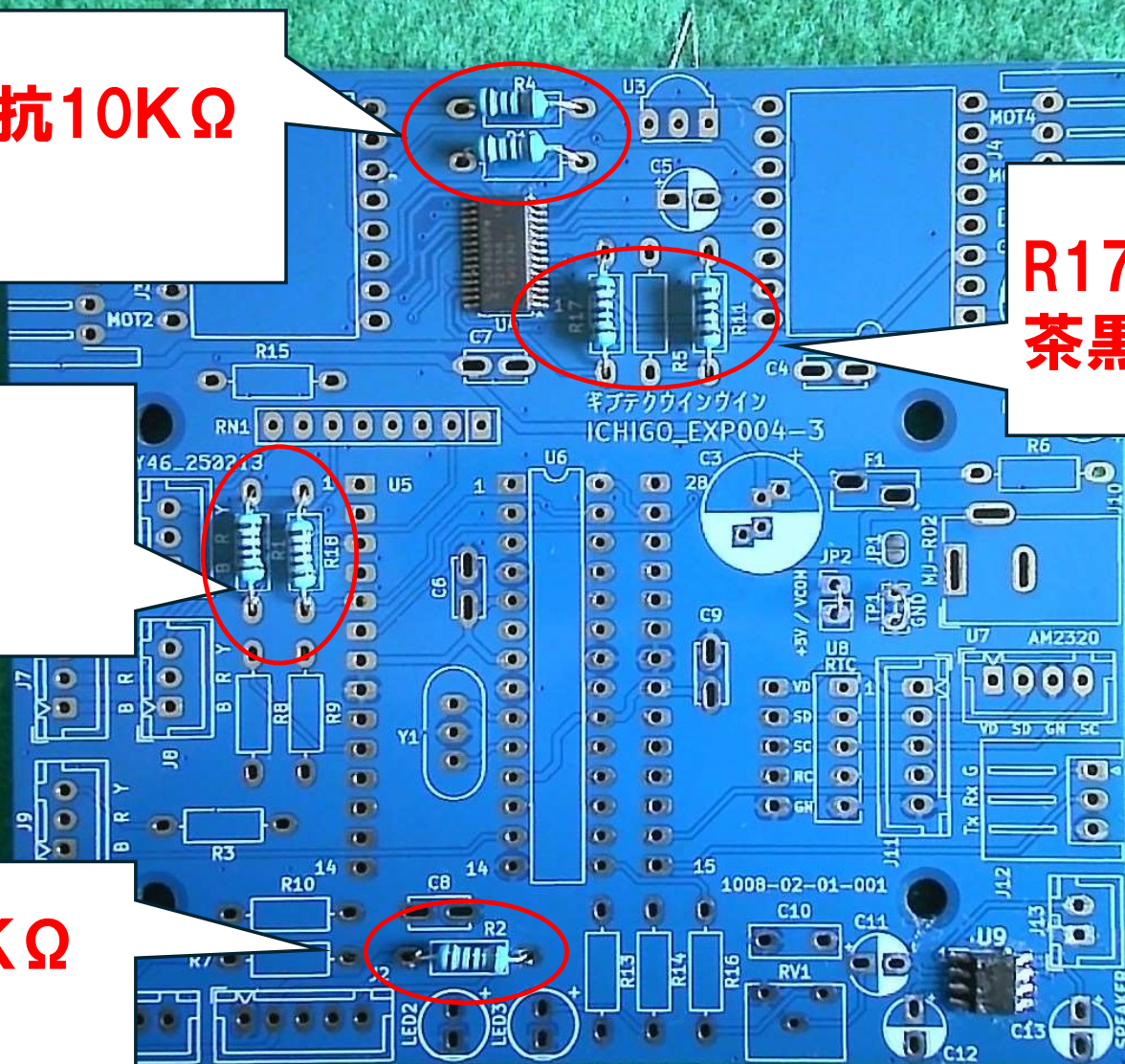
R4とR12 抵抗10K Ω
茶黒黒赤

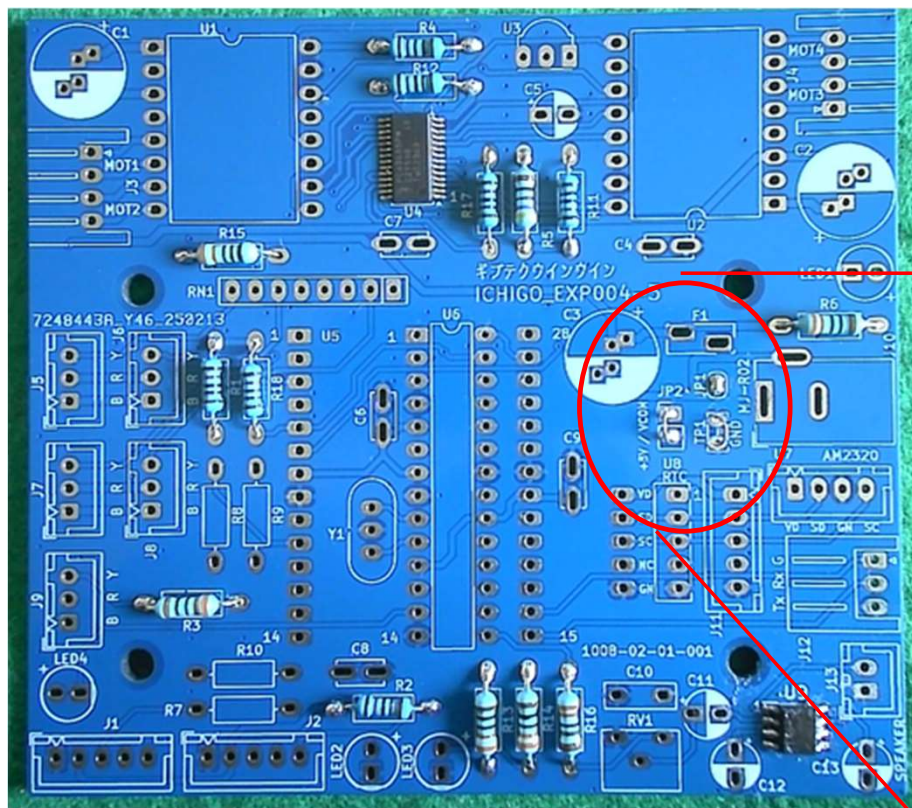
R17とR11 抵抗10K Ω
茶黒黒赤

R1とR18
抵抗10K Ω
茶黒黒赤

R2 抵抗10K Ω
茶黒黒赤

極性なし
7か所





JP1 半田ショート
TP1 メツキ線ジャンパー
JP2 メツキ線ジャンパー
U字型のメツキ線 挿入



R15 抵抗330Ω
橙橙黒黒

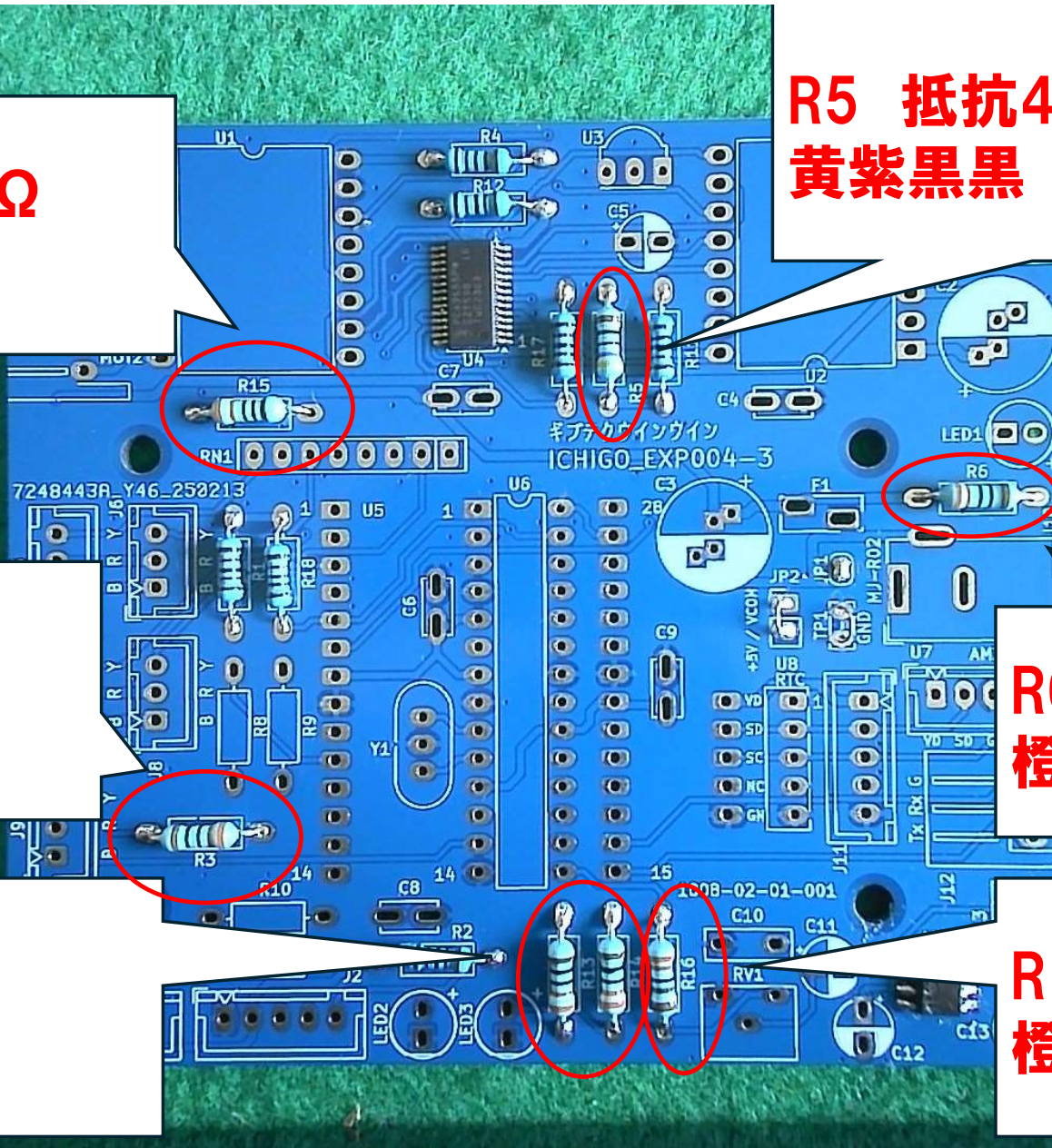
R5 抵抗470Ω
黄紫黒黒

R3 抵抗330Ω
橙橙黒黒

R6 抵抗330Ω
橙橙黒黒

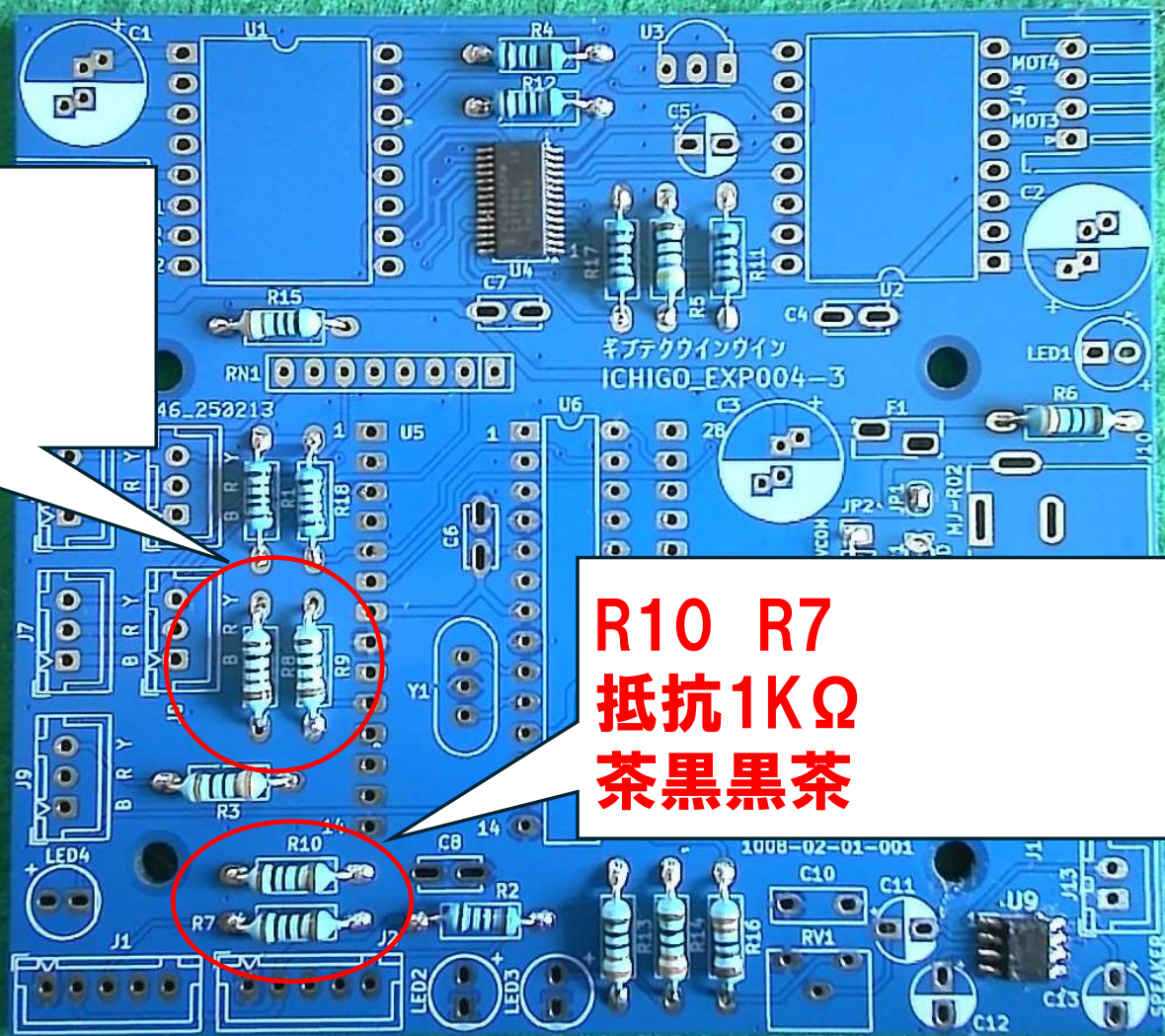
R13,R14
抵抗330Ω
橙橙黒黒

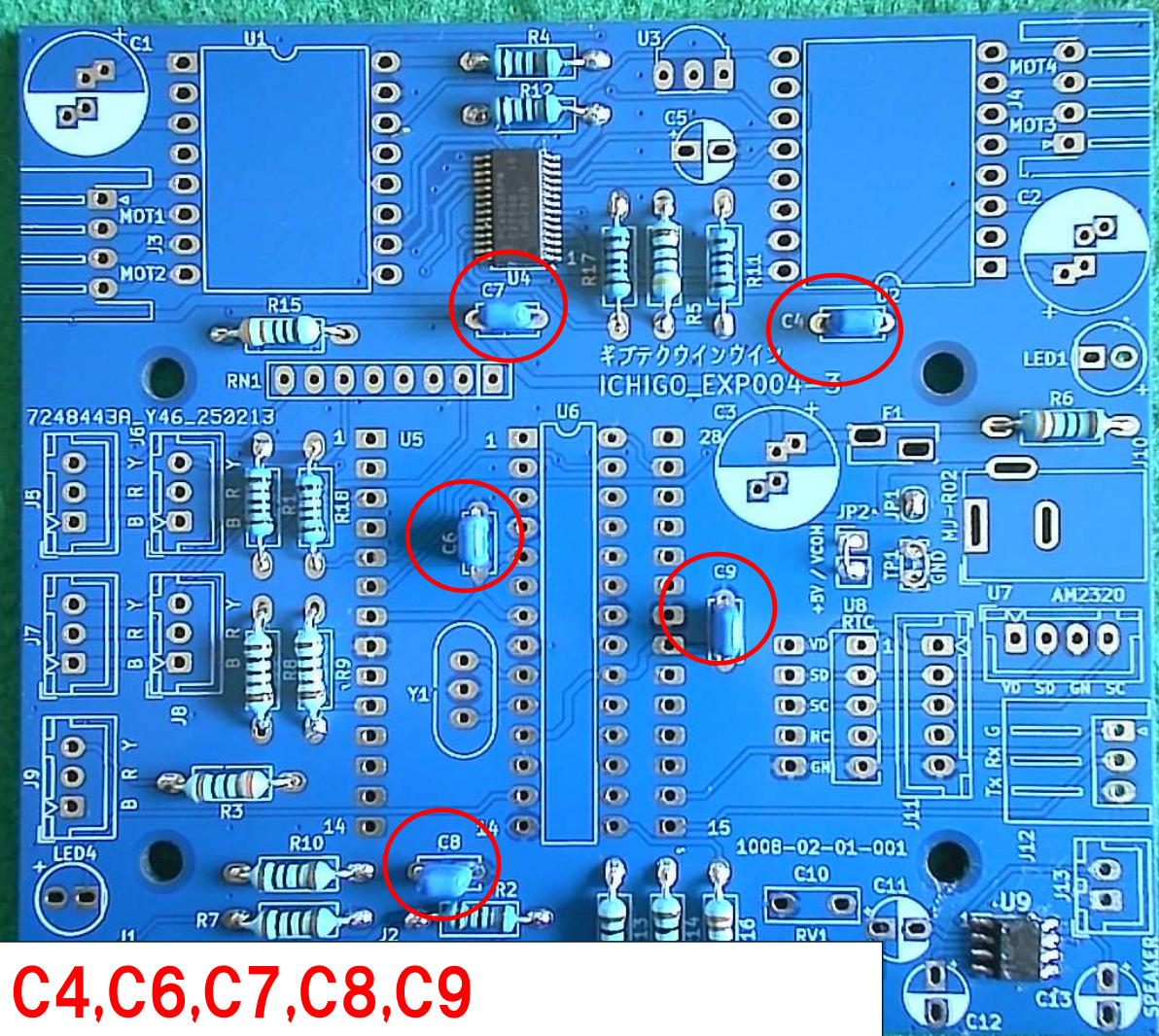
R16 抵抗3.3KΩ
橙橙黒茶



R8 R9
抵抗1K Ω
茶黒黒茶

R10 R7
抵抗1K Ω
茶黒黒茶





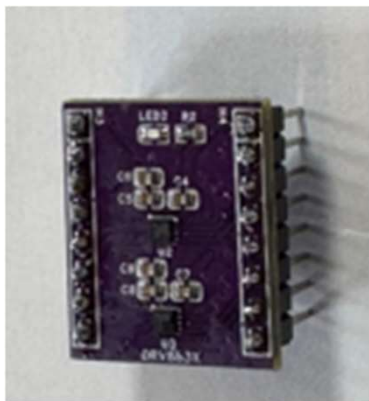
C4,C6,C7,C8,C9
積層セラミックコンデンサ0.1uF

RN1
モジュール抵抗330Ω
黒印 右

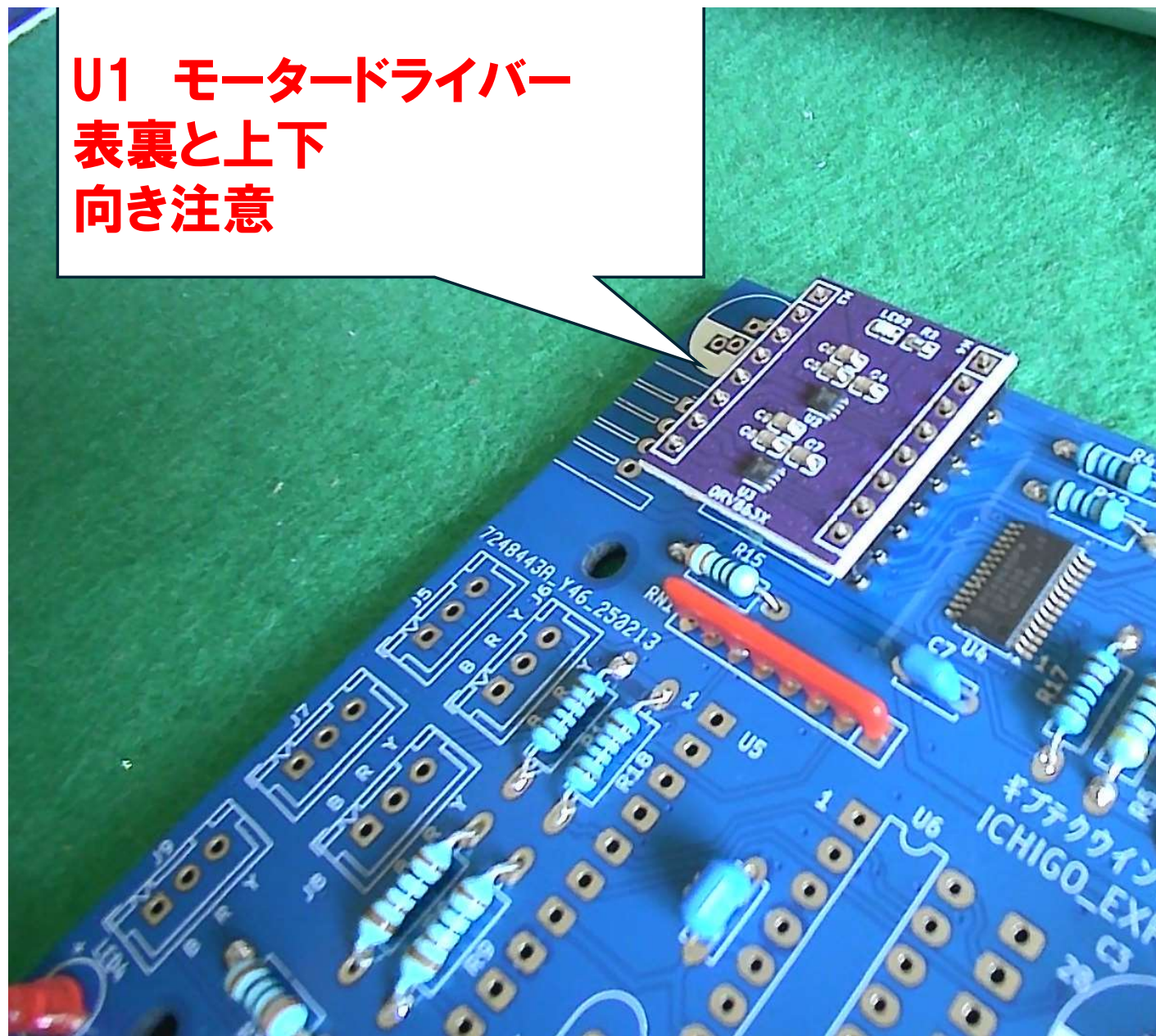
F1 (極性なし)
ポリヒューズ PGEF300

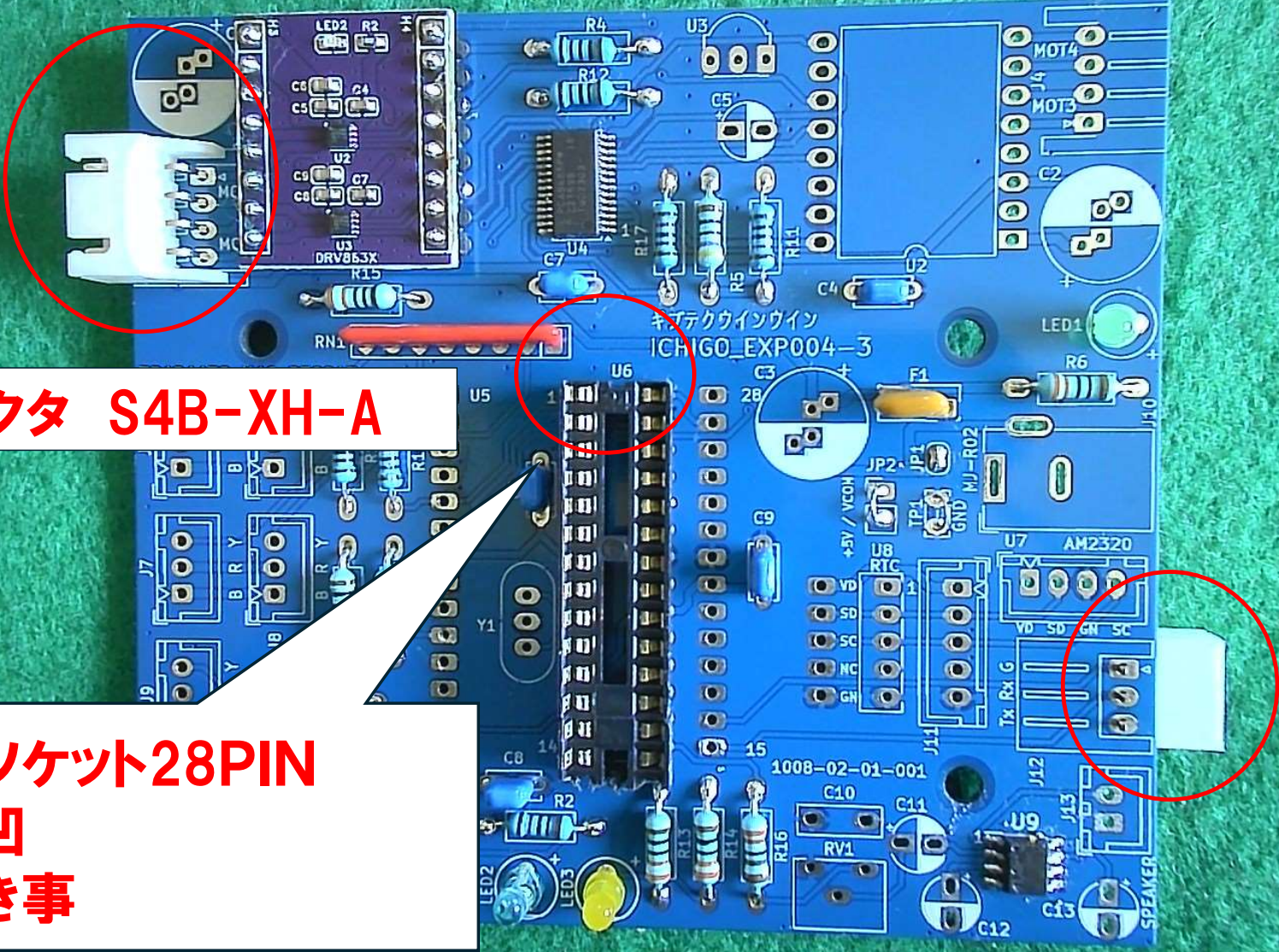
**LED4赤、LED2青、LED3黄
LED1緑 長リードが+**

モータードライバー
傾き発生防止のため
単体でなく メイン
基板に挿入して半田する
浮き無き事



U1 モータードライバー
表裏と上下
向き注意





J3:コネクタ S4B-XH-A

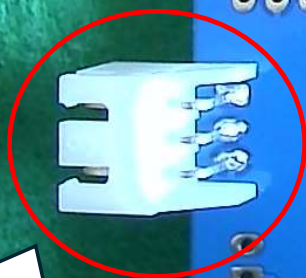
**U6 ICソケット28PIN
1PIN 凹
浮き無き事**

U5 ヘッダーピン 半田面実装

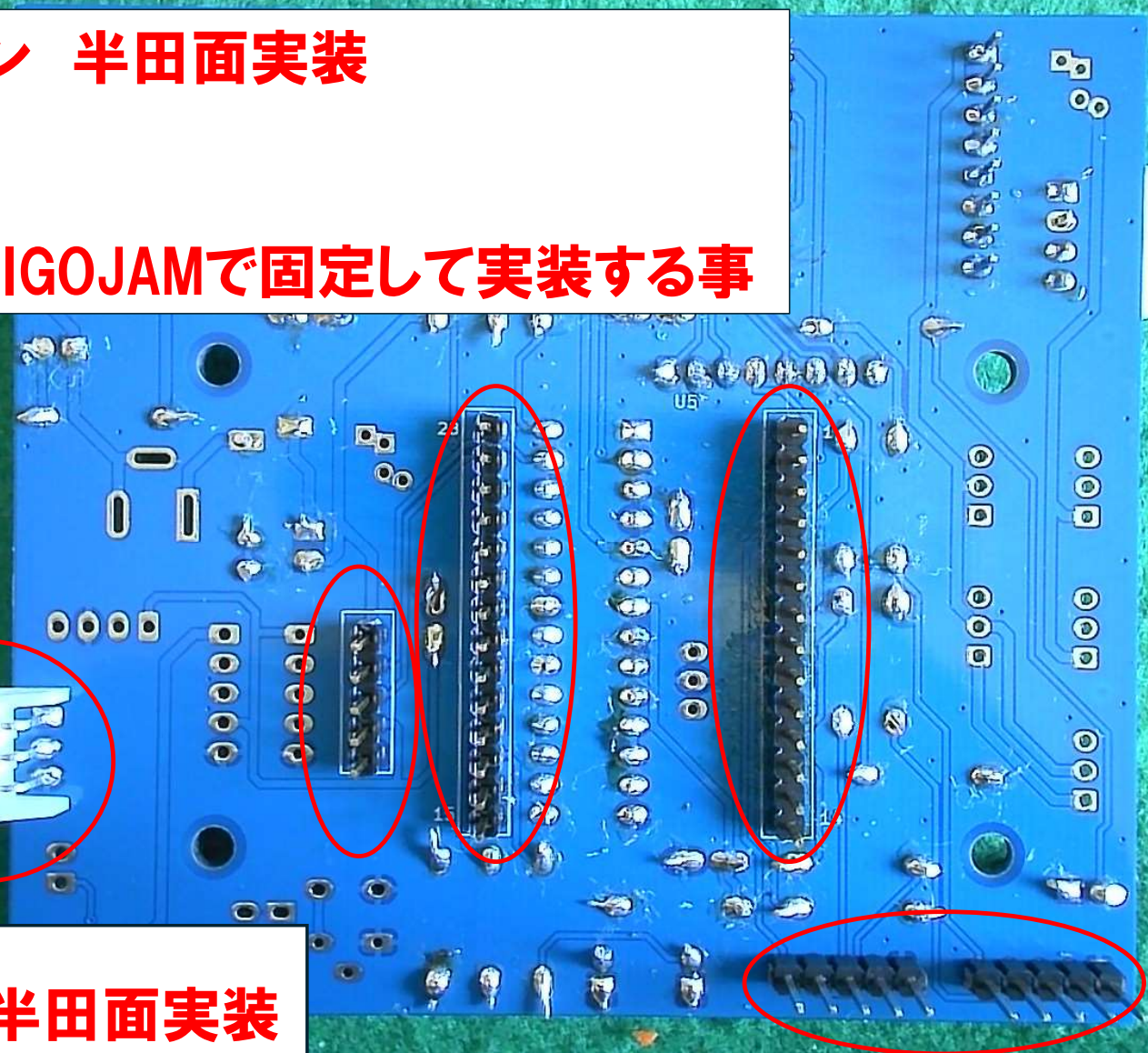
14PIN 2個

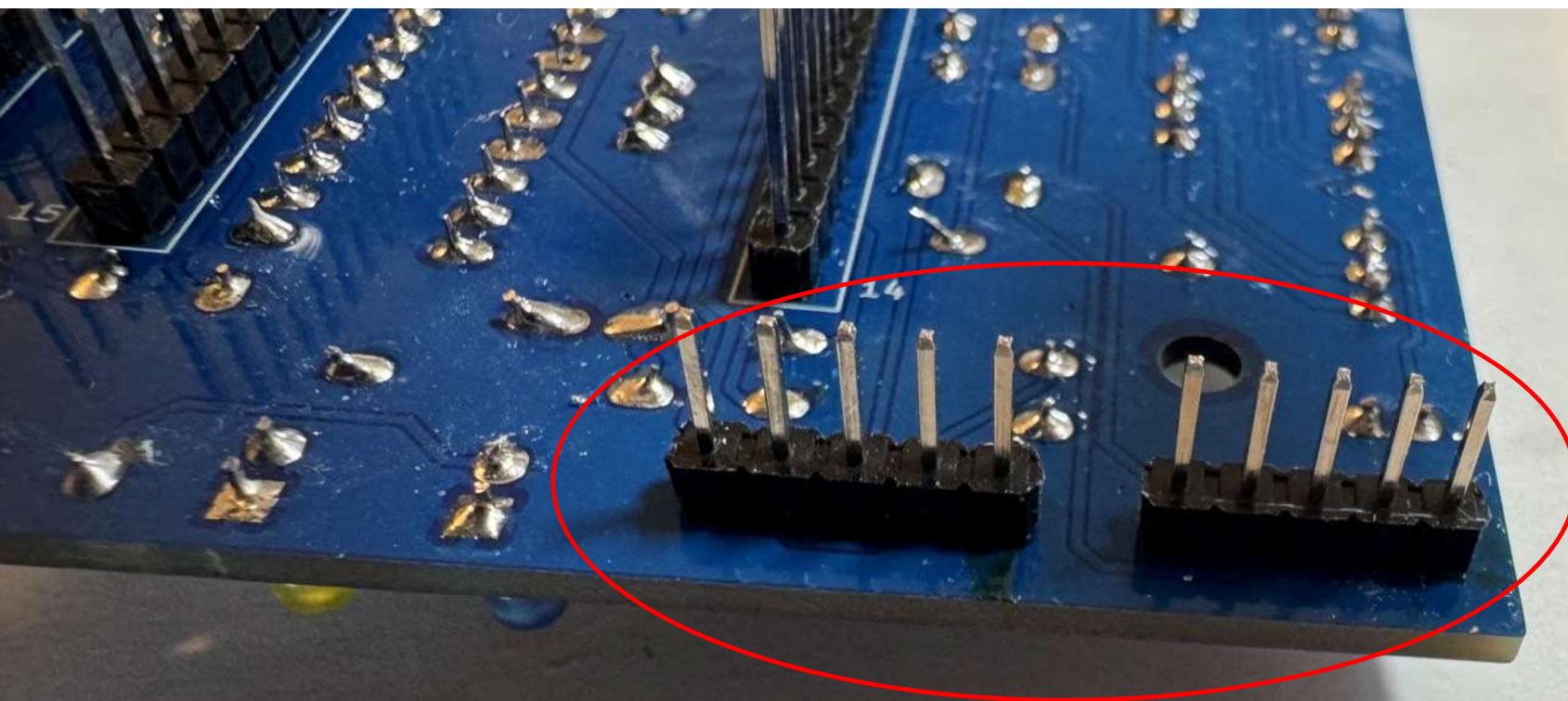
5PIN

浮き 傾き ICHIGOJAMで固定して実装する事



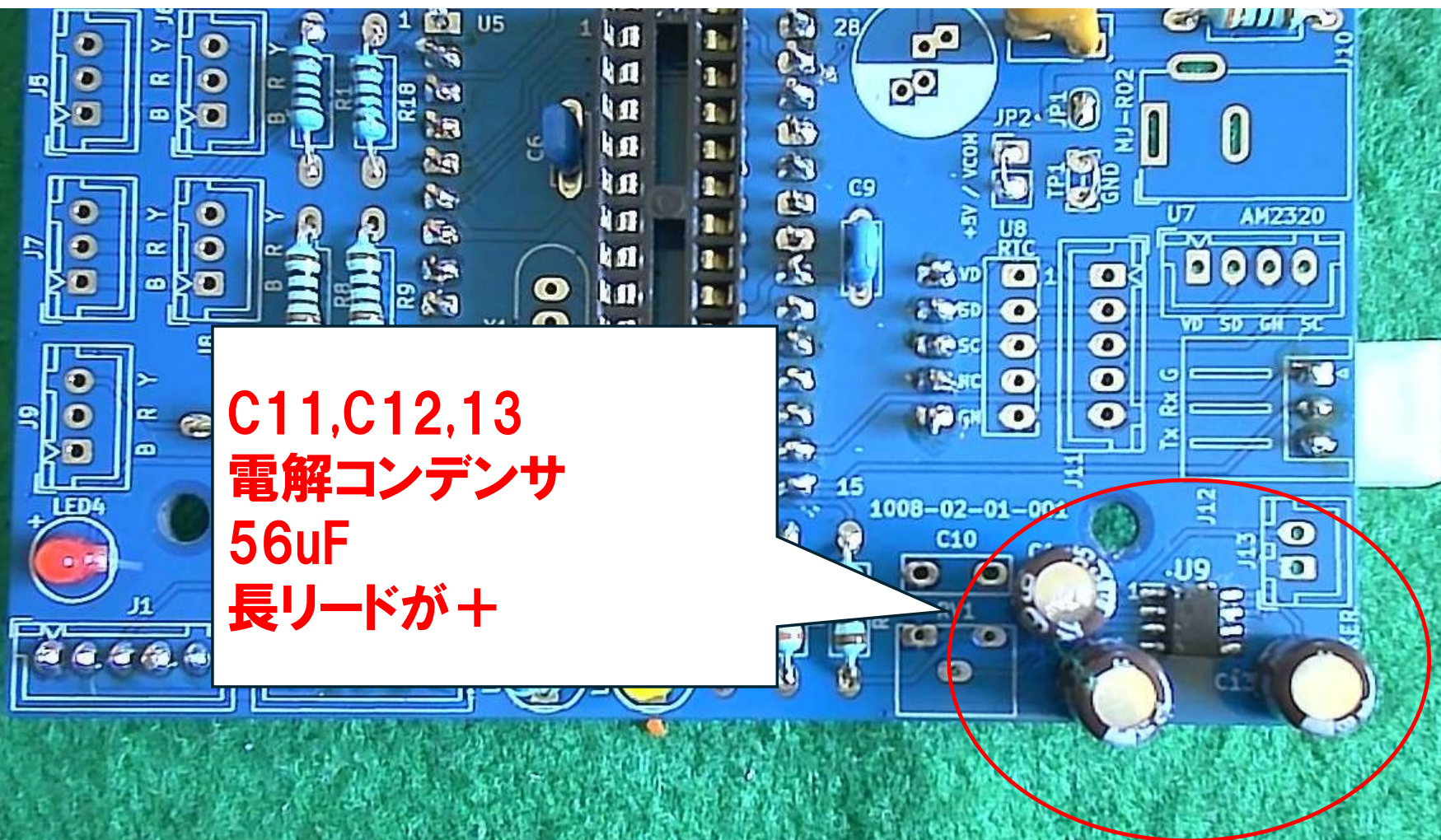
U12 コネクタ 半田面実装



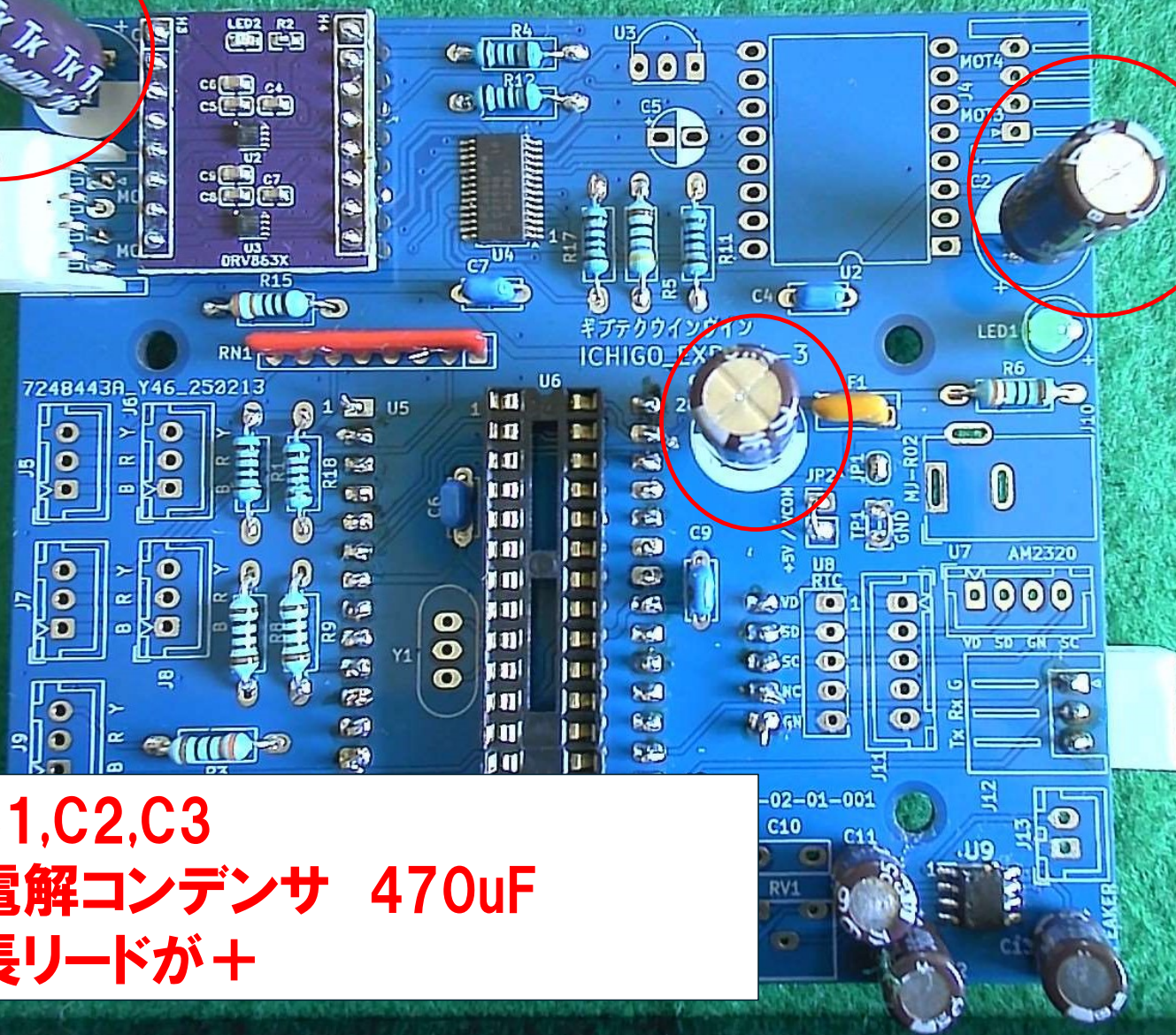


J1,J2
ヘッダーピン5pin
半田面に実装

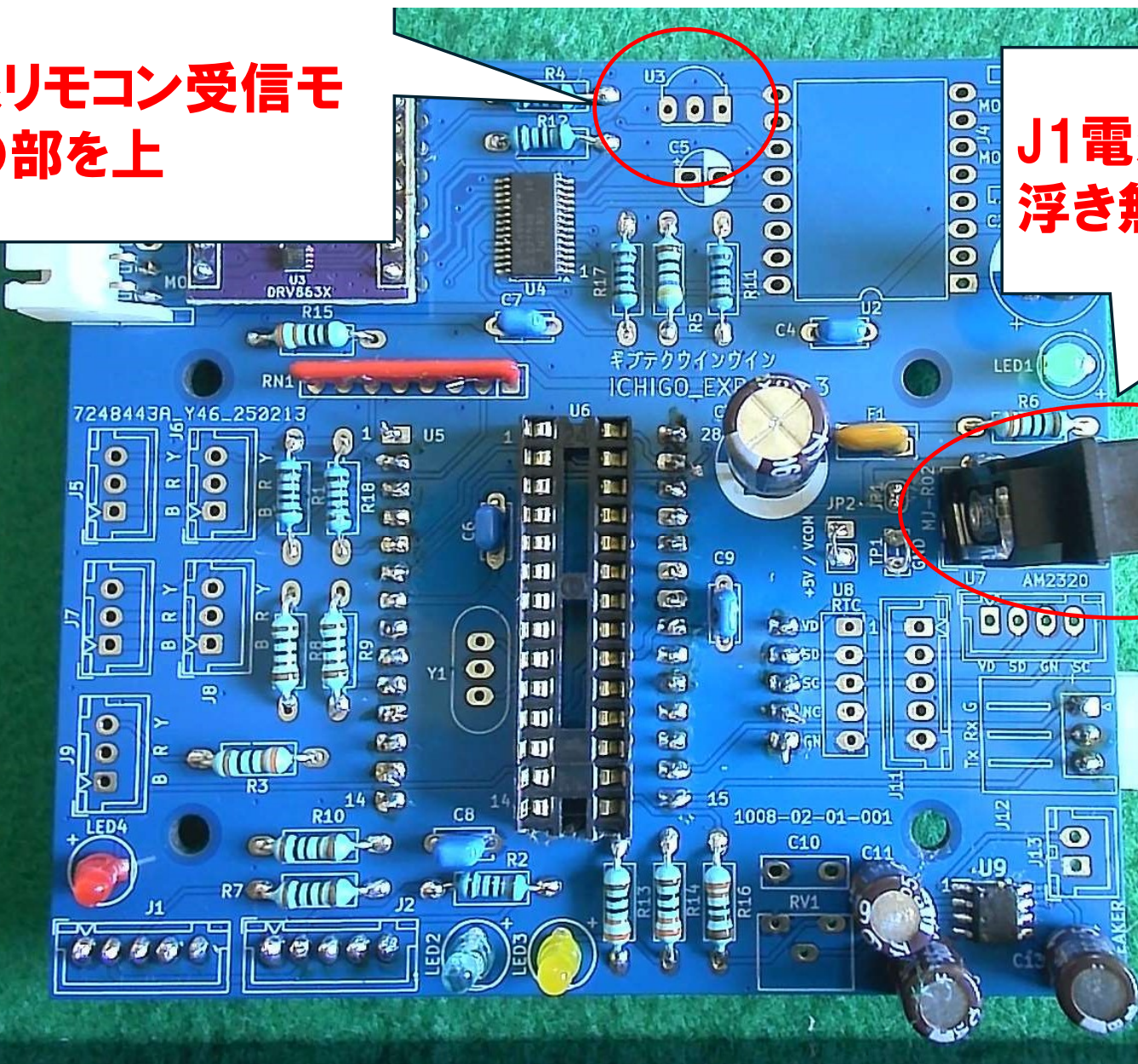
C11,C12,13
電解コンデンサ
56uF
長リードが+



C1,C2,C3
電解コンデンサ 470uF
長リードが+



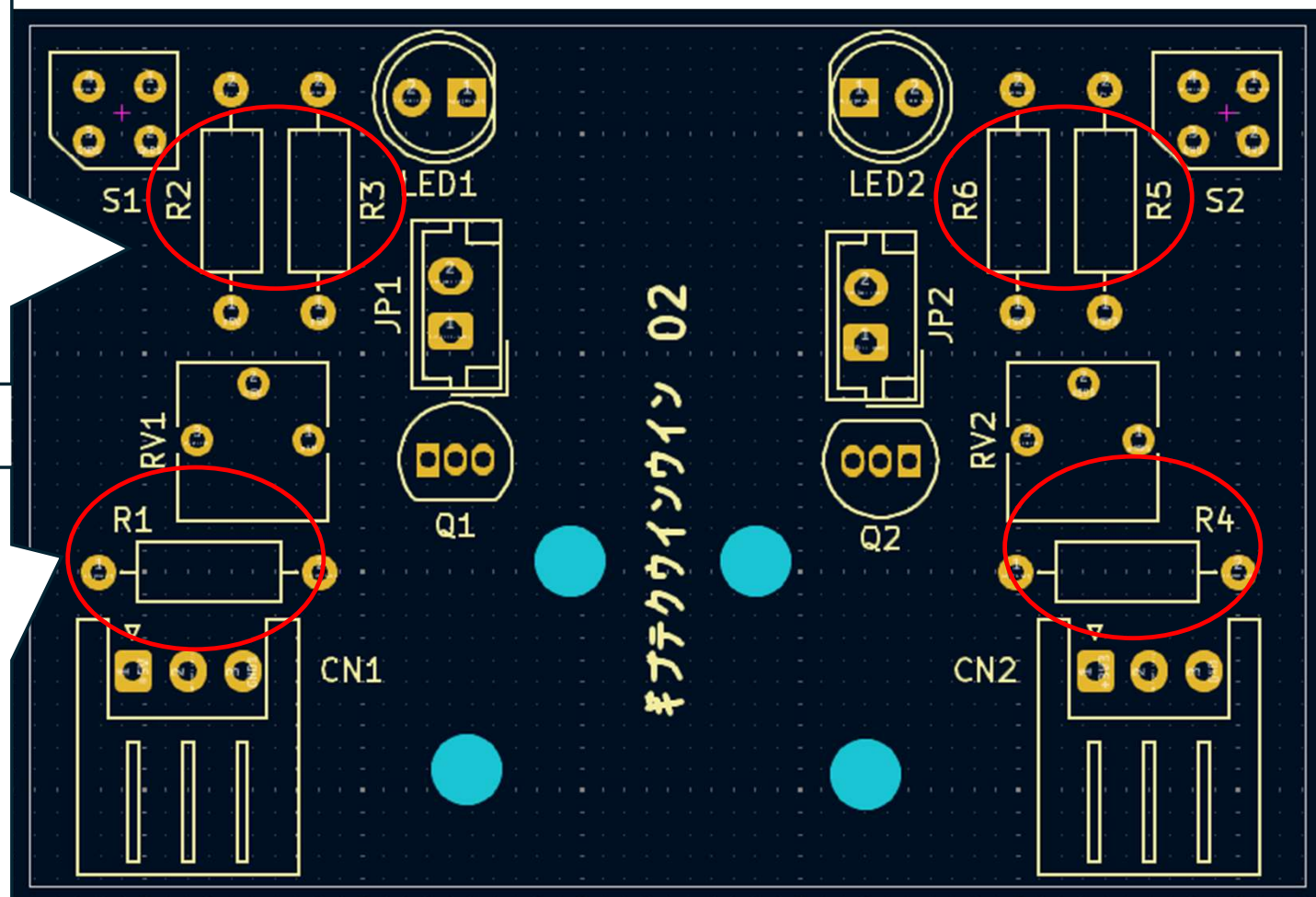
3 赤外線リモコン受信モジュール ○部を上



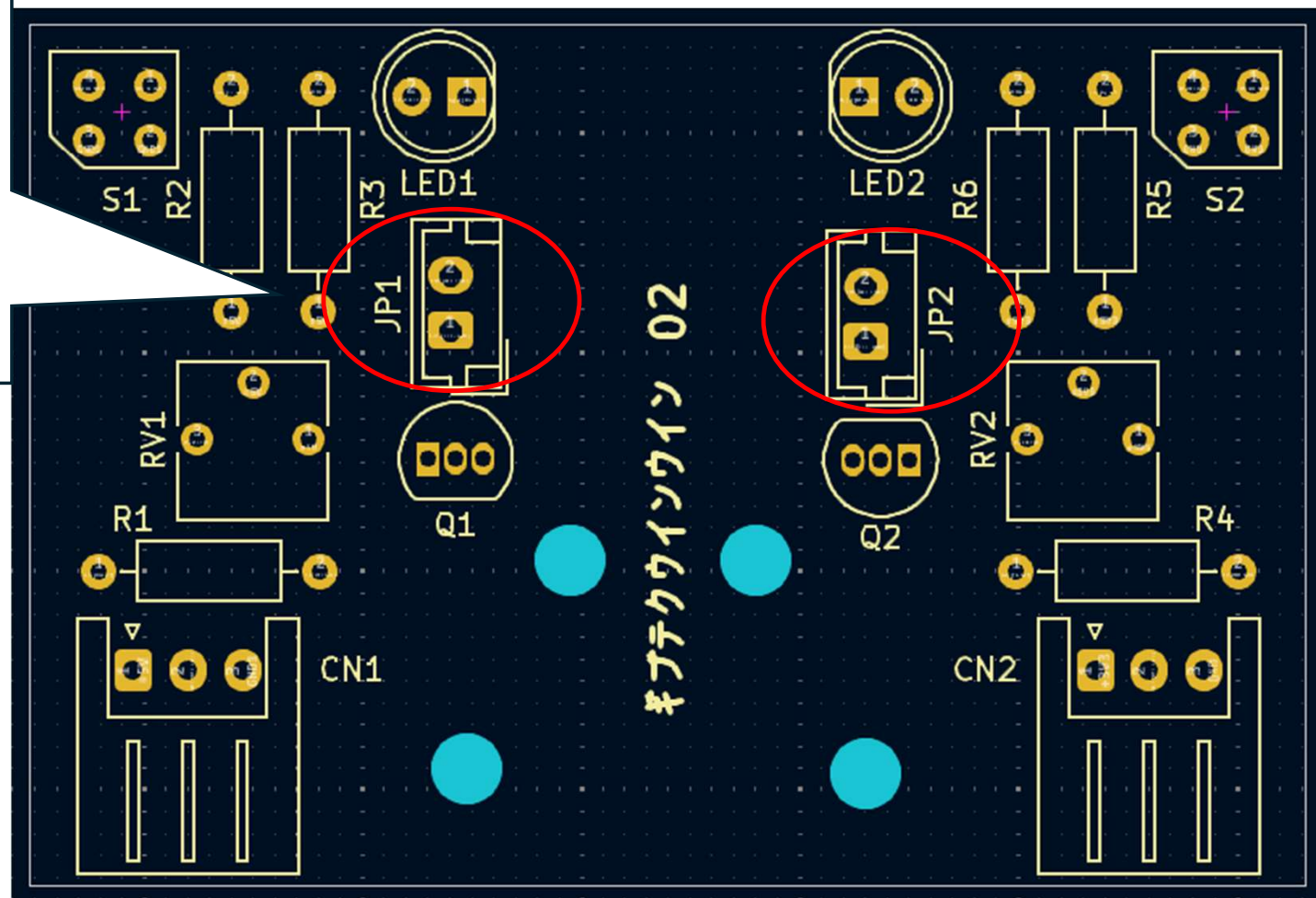
J1電源コネクタ
浮き無き事

抵抗 100Ω
茶黒茶
R2, R3, R5, R6
極性なし

抵抗 1KΩ
茶黒赤
R1, R4
極性なし



抵抗 0Ω
リード線 メッキジャンパー
U字に曲げて ショート
JP1, JP2
極性なし



反射センサー

浮き無き事

S1, S2

切り欠きを シメクに合わせる

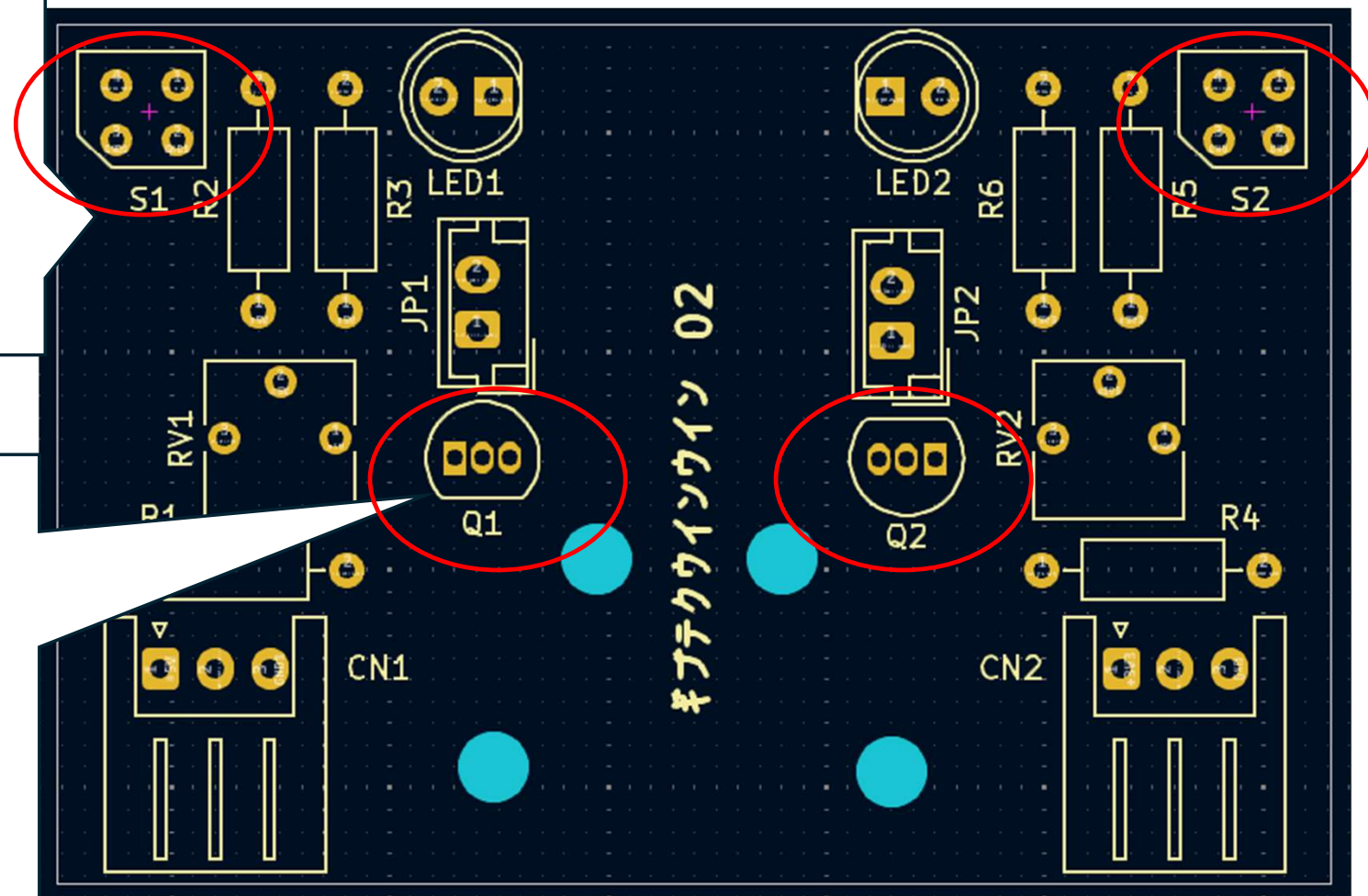
FET

浮き無き事

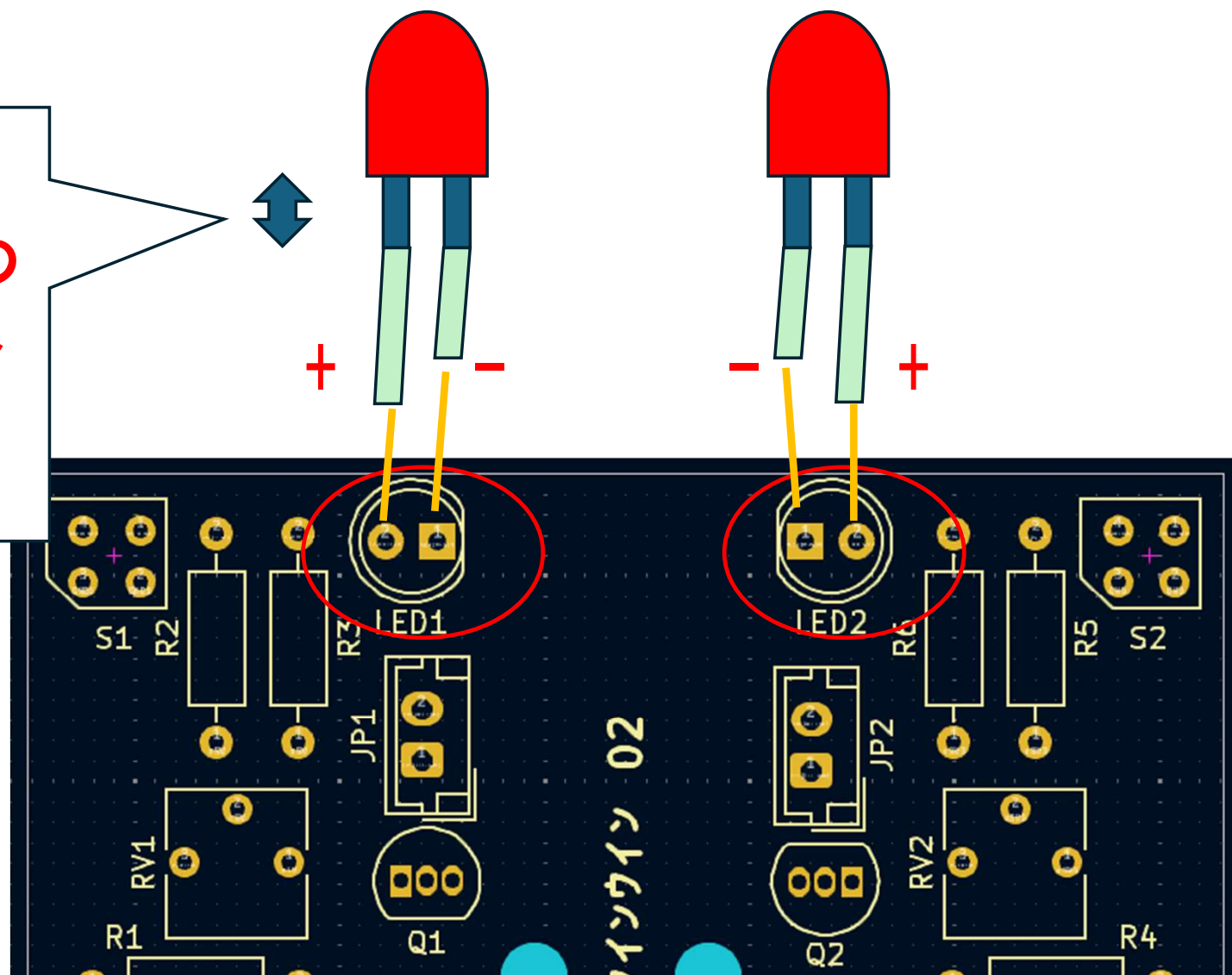
Q1, Q2

切り欠きを シメクに合わせる

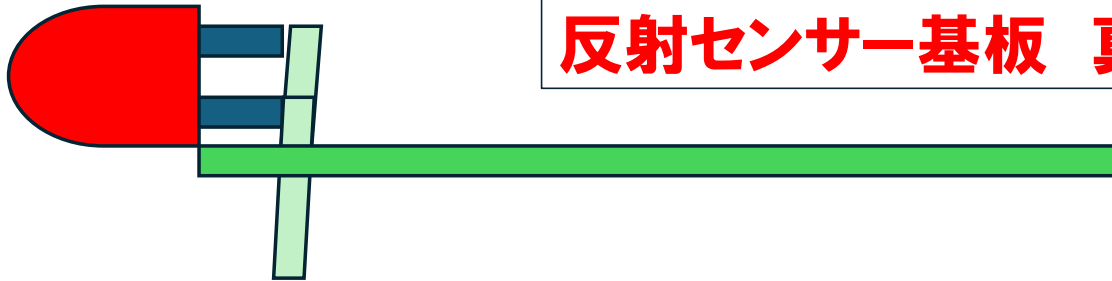
リードのショート無き事



LED赤
リードを5ミリの位置で図の
ように90度に曲げて挿入
LED1, LED2
極性 リード長いほう +



LED赤
リードを5ミリの位置で図の
ように90度に曲げて挿入
LED1, LED2



反射センサー基板 真横からの図

