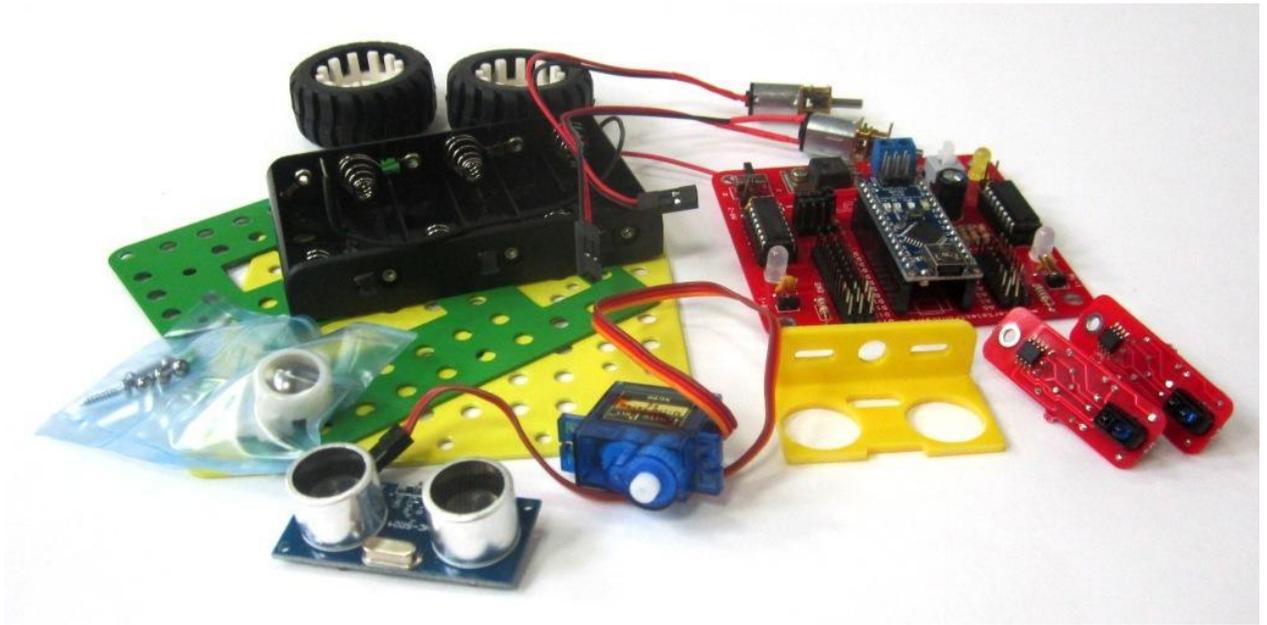
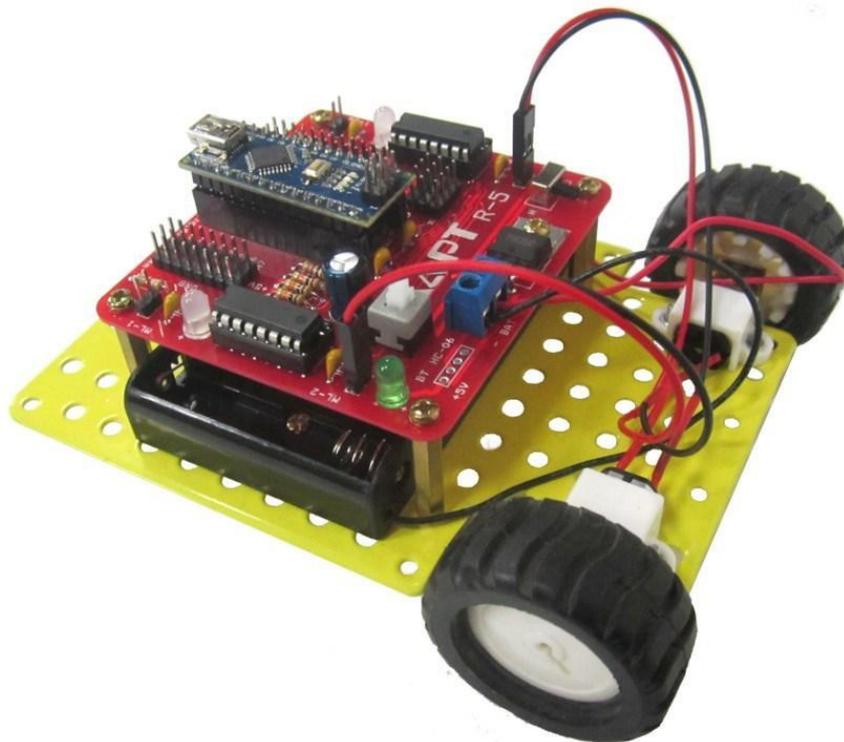


Подготовка к работе



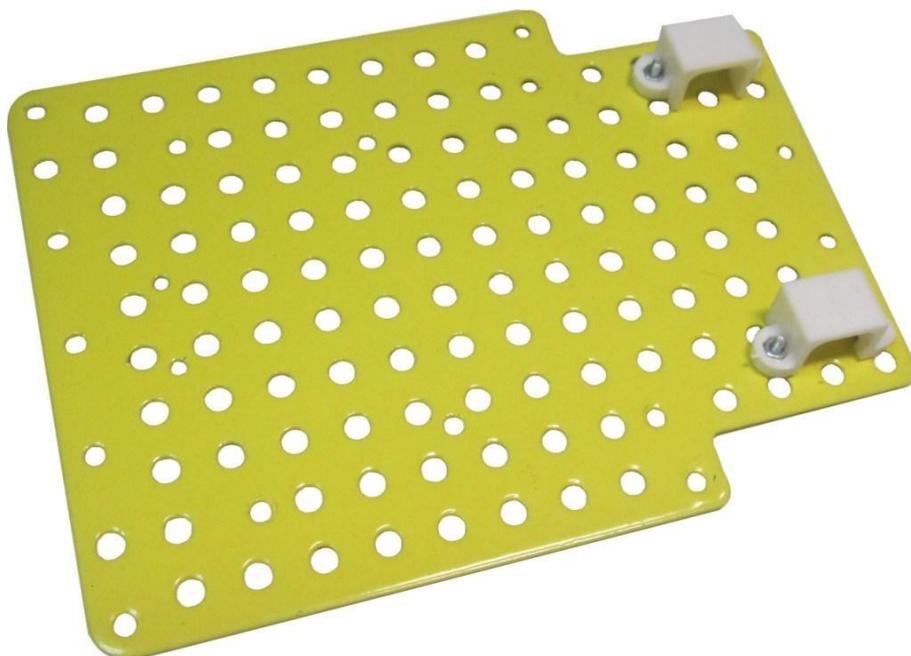
Подготовка к работе

Прежде, чем начать программировать нашего робота, нам необходимо его собрать. Сборка не представляет большой сложности и из рисунка ниже понятно, какие элементы и части необходимо установить. Но на всякий случай предложим некоторую последовательность сборки.

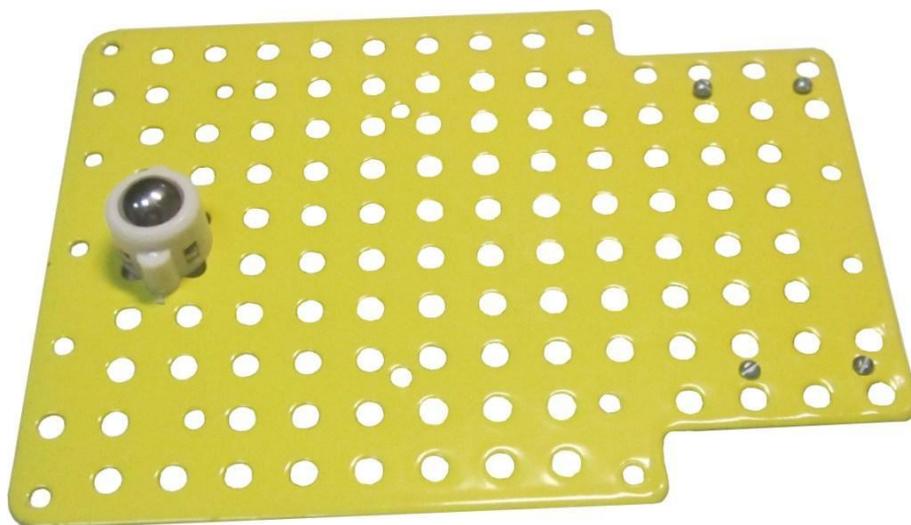


Сборку робота удобнее всего начинать с установки креплений электромоторов.

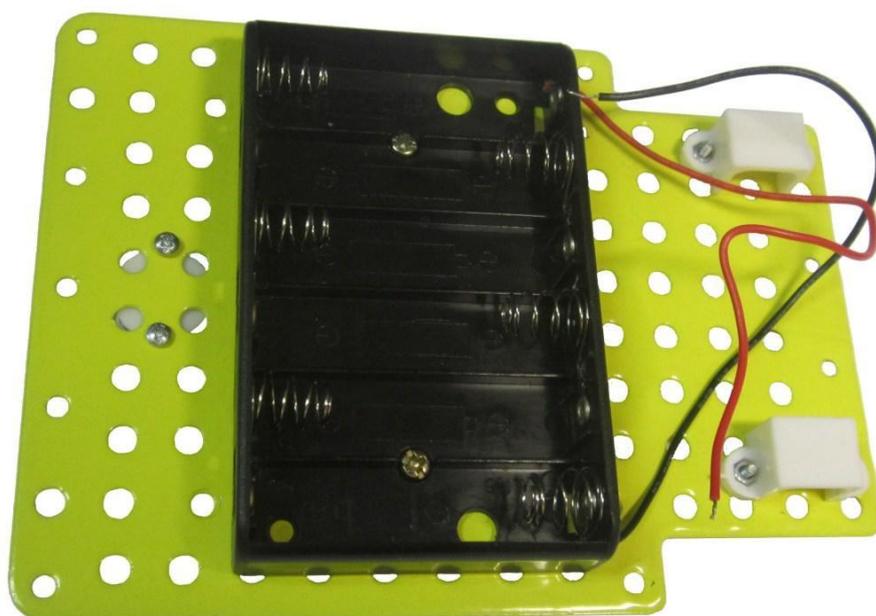
Пластиковые хомуты крепятся на основании робота винтами М2 х 6 мм и гайками М2. Несущая пластина симметрична. Поэтому начинать сборку робота можно с любой стороны.



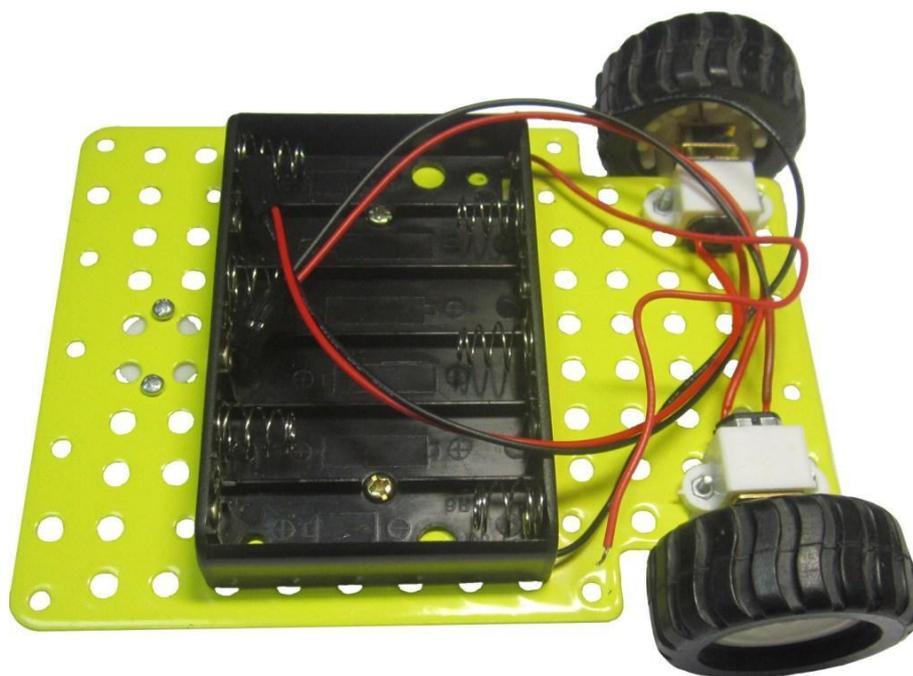
Затем саморезами закрепляем шариковую опору. Шариковая опора выполняет роль колеса.



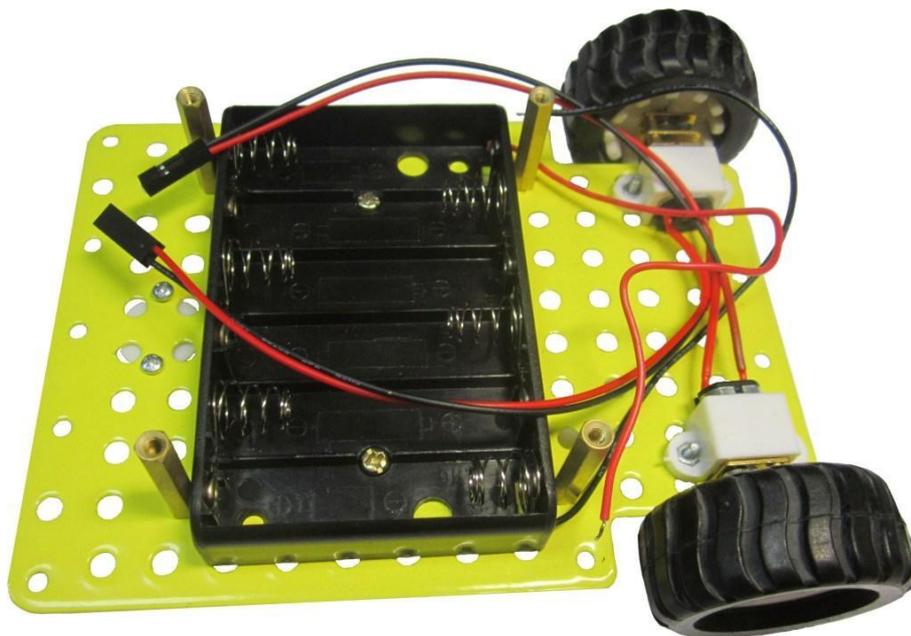
Затем винтами М3 х 6 мм и гайками М3 крепим батарейный отсек



Следующим шагом на вал обоих моторов устанавливаем колеса, и собранные пары закрепляем в хомутах.



Устанавливаем 4 металлических шестигранных стойки и закрепляем их винтами М3 х 6 мм.



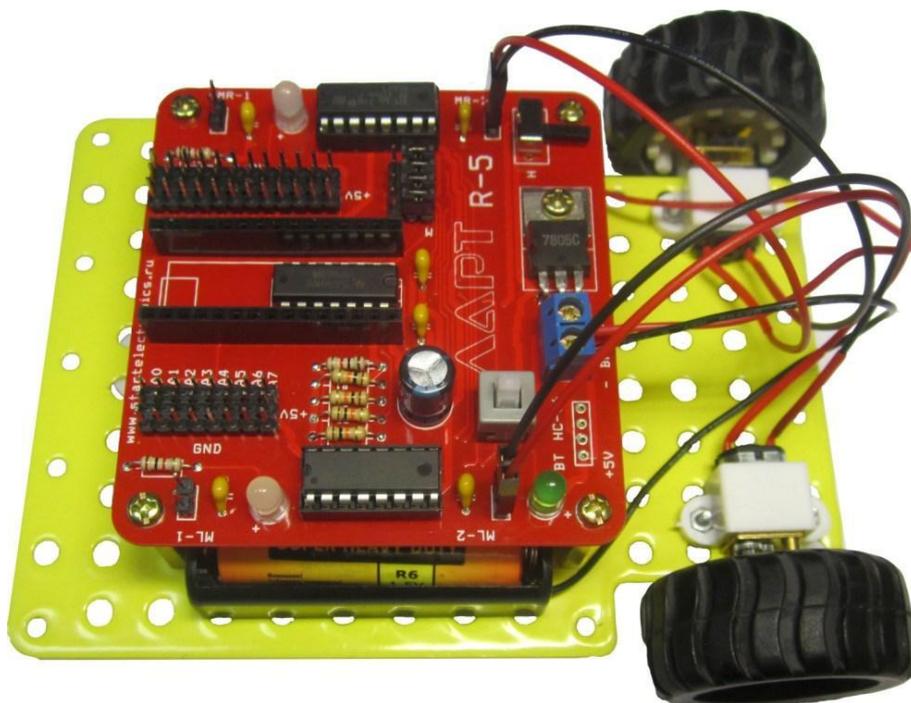
На эти стойки устанавливаем блок управления R-5.

Перед установкой блока управления необходимо вставить 6 батареек типа АА в батарейный отсек.

Подключаем выводы батарейного отсека к клемме питания блока R-5. Красный провод к «плюсу» клеммы, черный – к «минусу» клеммы.

Затем на штыри ML-2, MR-2 надеваем разъемы электромоторов.

Нажатием на кнопку проверяем правильность подключения питания. При правильном подключении должен светиться зеленый светодиод.



Примеры работы с [конструктором](#)