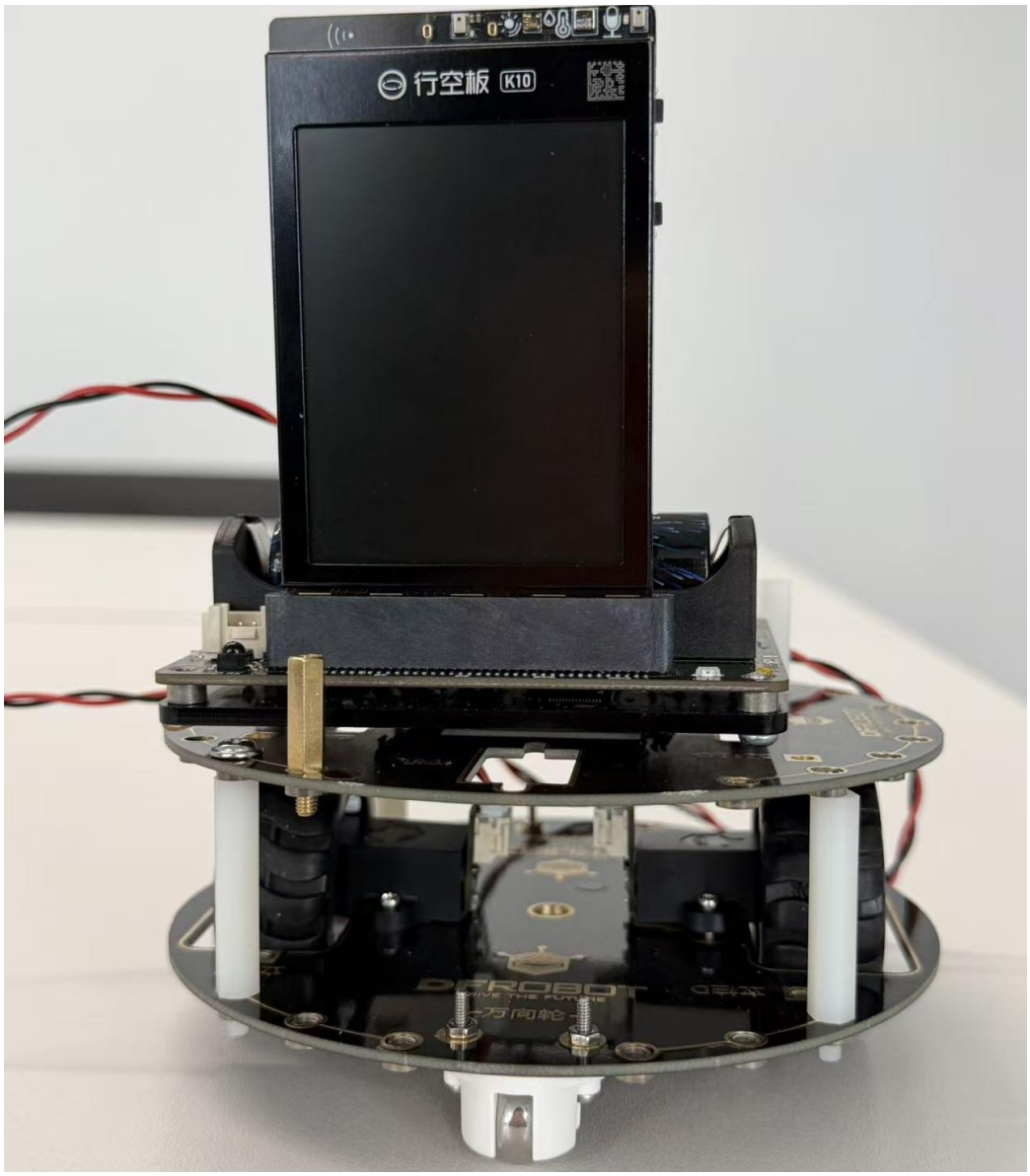
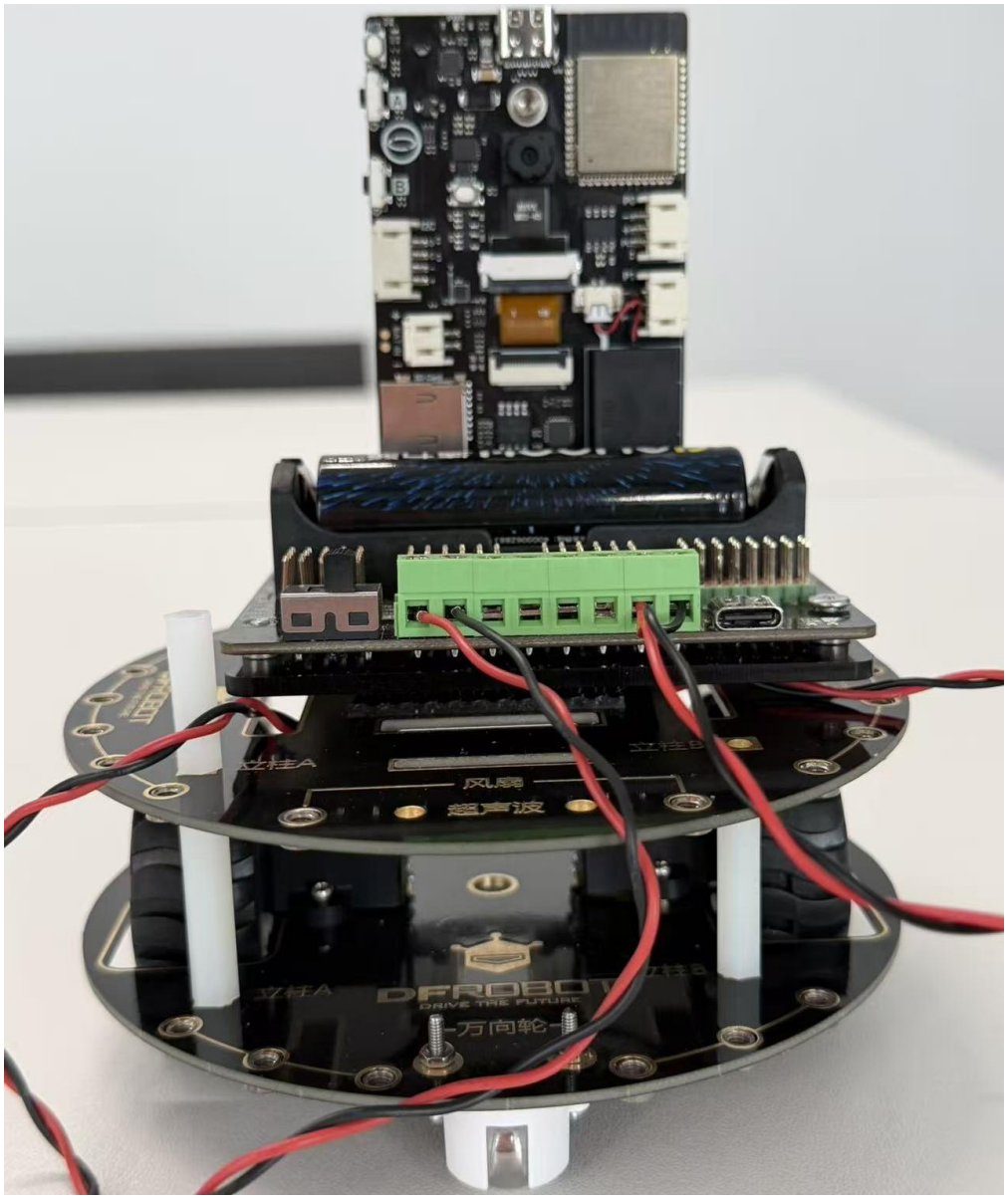
小车车架组装

实物效果图：




立柱A
风扇
超声波
DFROBOT
DRIVE THE FUTURE
万向轮

准备好小车底盘配件，如下图所示。



拿出底盘，有字的一面为上，将钢珠万向轮使用自攻螺丝组装到小车底盘下方，如图下图所示进行安装。

正面：

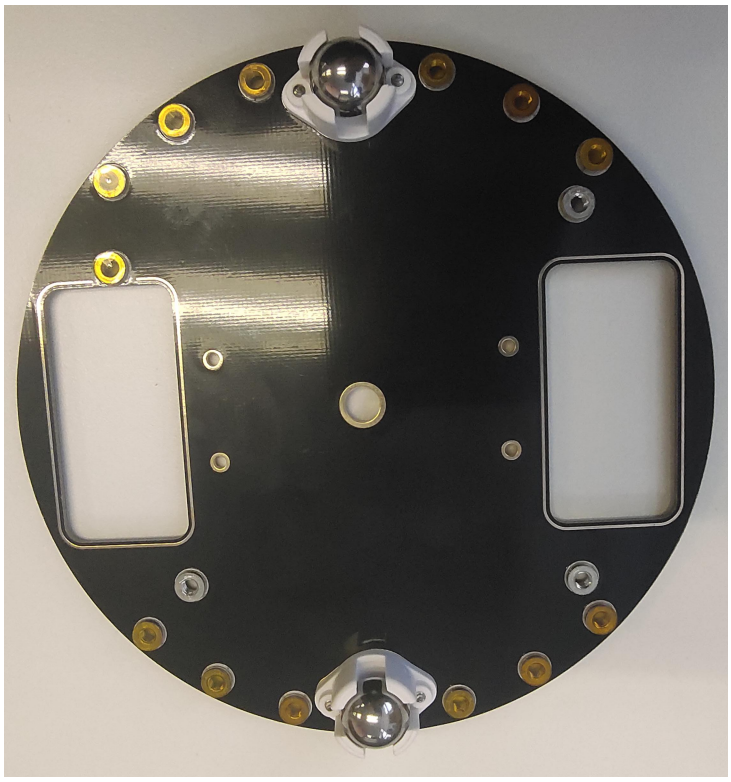


DFRobot 版权所有

反面：



组装好的两个万向轮效果图。



DFRobot 版权所有

取出电机和轮胎。

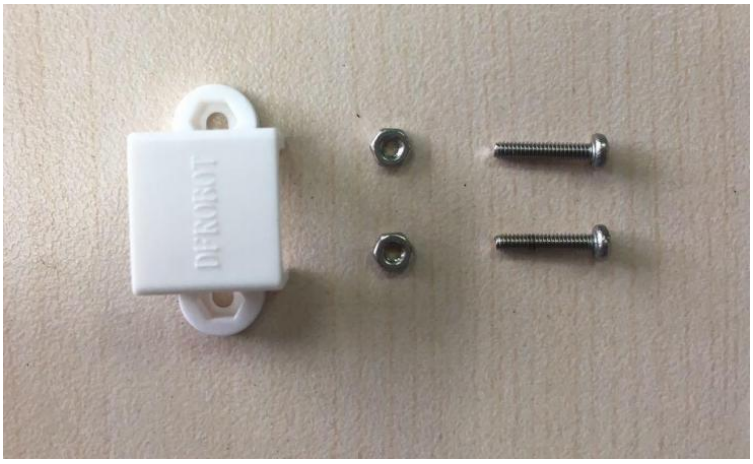


将电机插在轮子中心圆洞里面，注意：对好孔位，插好的电机转动轴要能露出来。



DFRobot 版权所有

取出电机支架及相应的螺丝螺母。



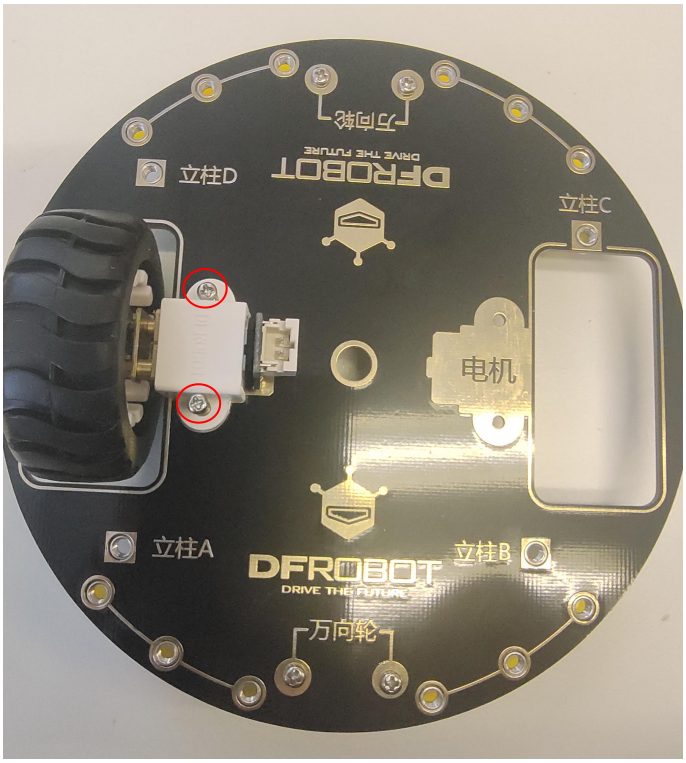
将电机支架套在电机上用螺丝钉拧入底盘正面相应位置，注意轮子侧面不要蹭到底盘上。

电机和电机支架套安装时，正面看要刚好挡住银白色电机：

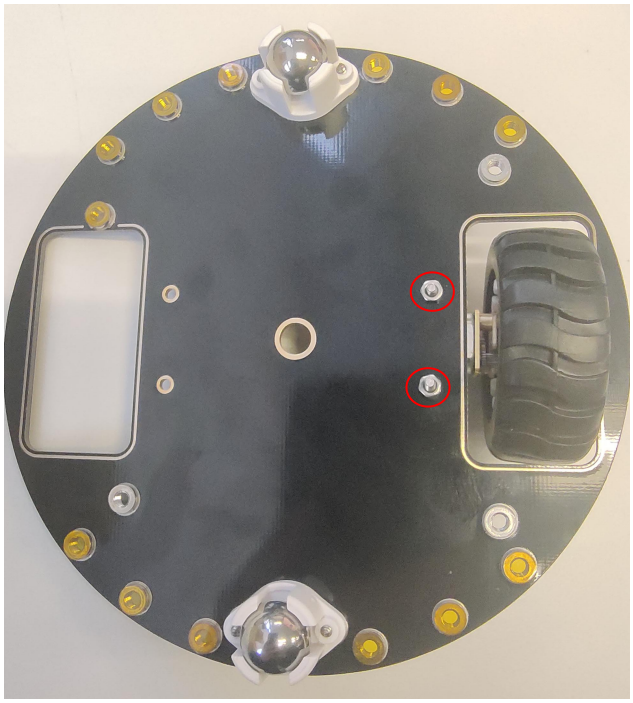


正面：

DFRobot 版权所有

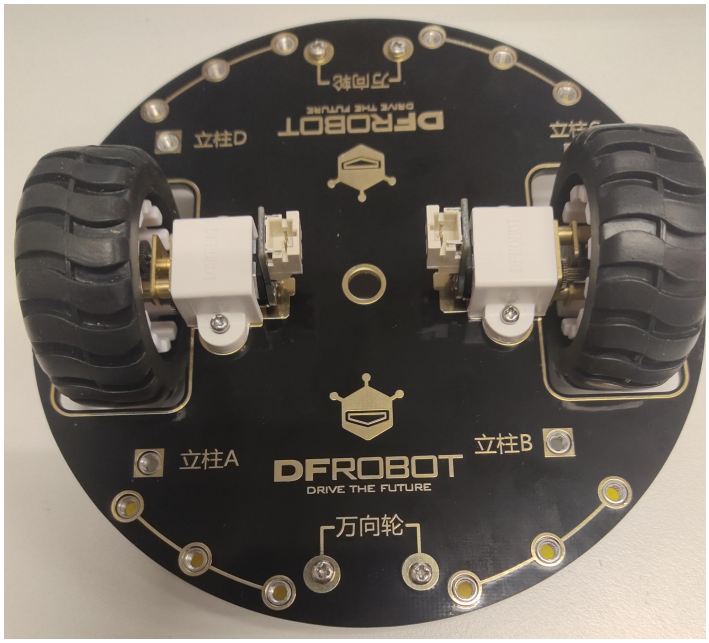


反面拧入螺母进行固定：

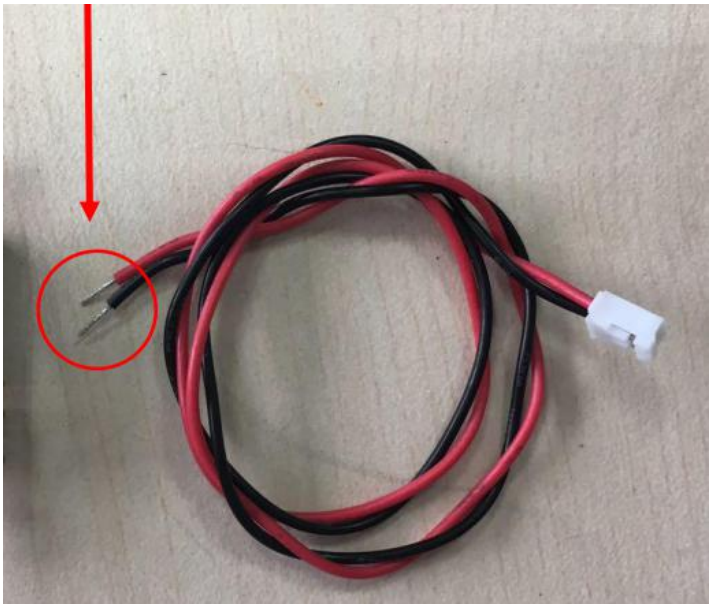


DFRobot 版权所有

相同方法安装另一个轮子，如下图所示。

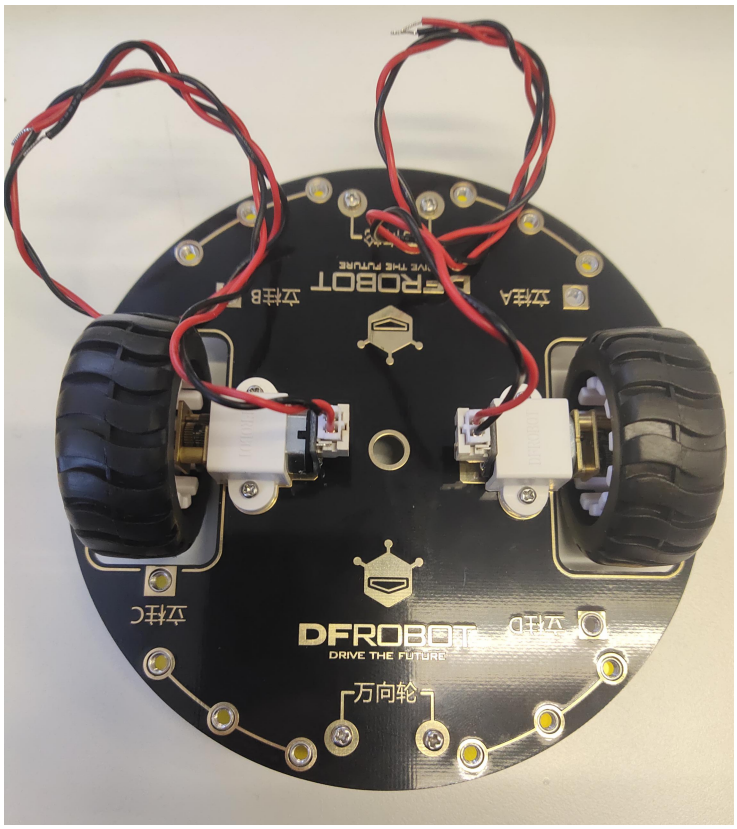


取出电机的接线，注意：此包装内有两种电机连接线，此处仅使用一头为裸漏电线的连接线。

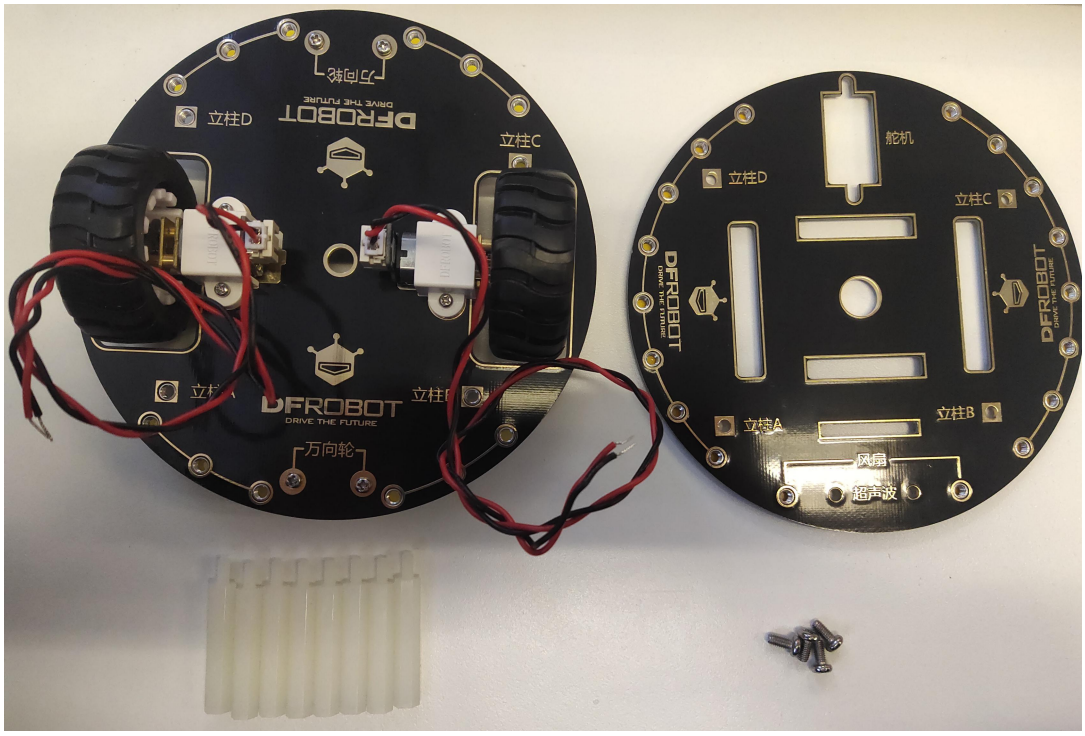


给两个电机插上连接线。

DFRobot 版权所有

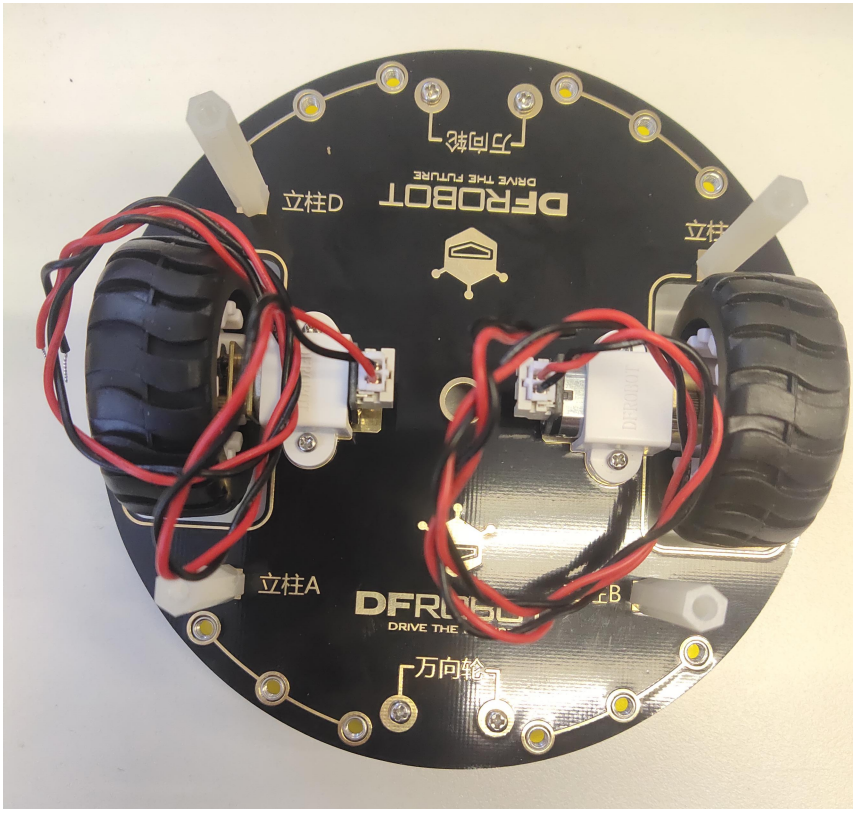


准备好小车上层板和 8 个公母头长尼龙柱和 4 个圆头短螺丝。

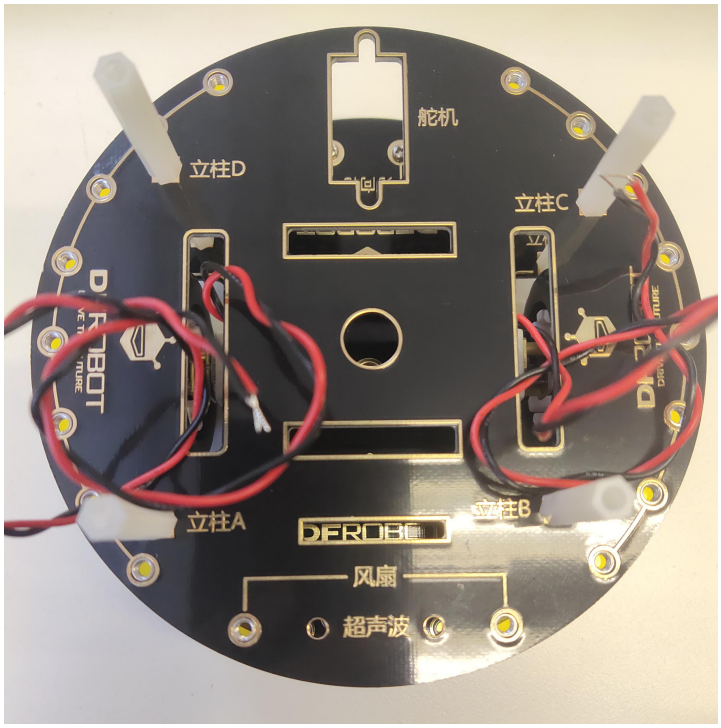


将四个公母头尼龙柱固定到小车底盘上面。分别是立柱 A、B、C、D。

DFRobot 版权所有

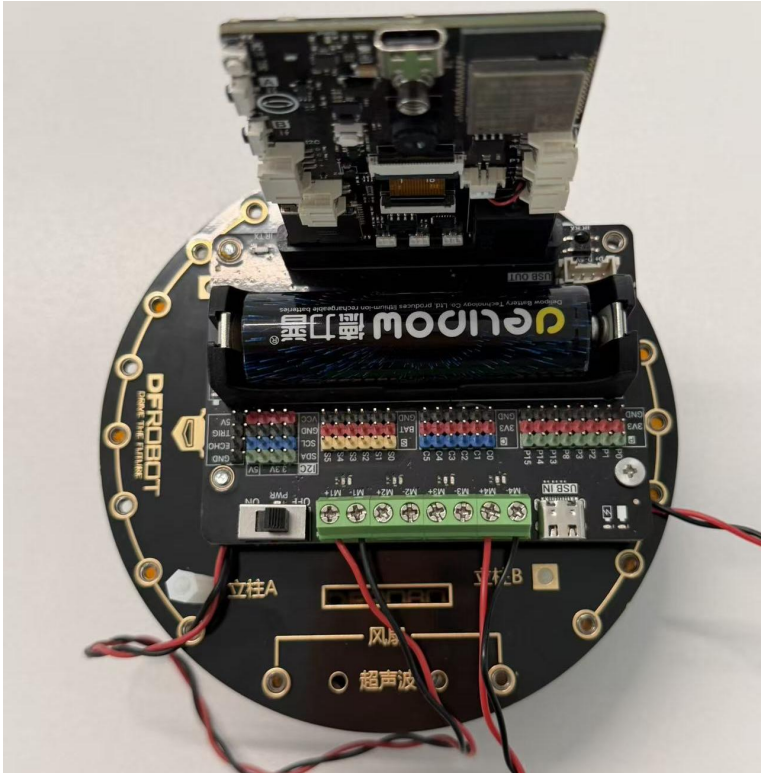


小车上层板有字的一面为上，对应下层的立柱 A、B、C、D（一一对应），再取出 4 根尼龙柱对应孔位进行固定。

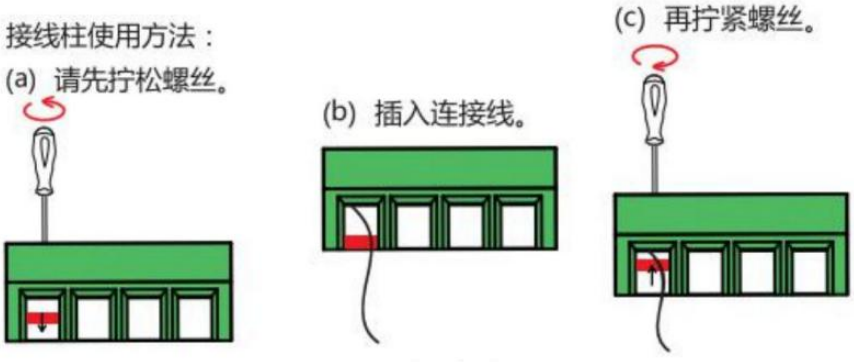


将 K10 主控板插在扩展板上，并固定到小车，如下图所示。

DFRobot 版权所有



拉出两个电机电源线，使用起子按下图接在主板电机接线座 M1 和 M4 上。左边电机线连接 M1（红线连接+极，黑线连接-极），右边电机线连接 M4。



组装完毕后，插上 usb 线即可进行编程，编程完毕可以拔下 usb 线，装上锂电 池实现脱机运行。