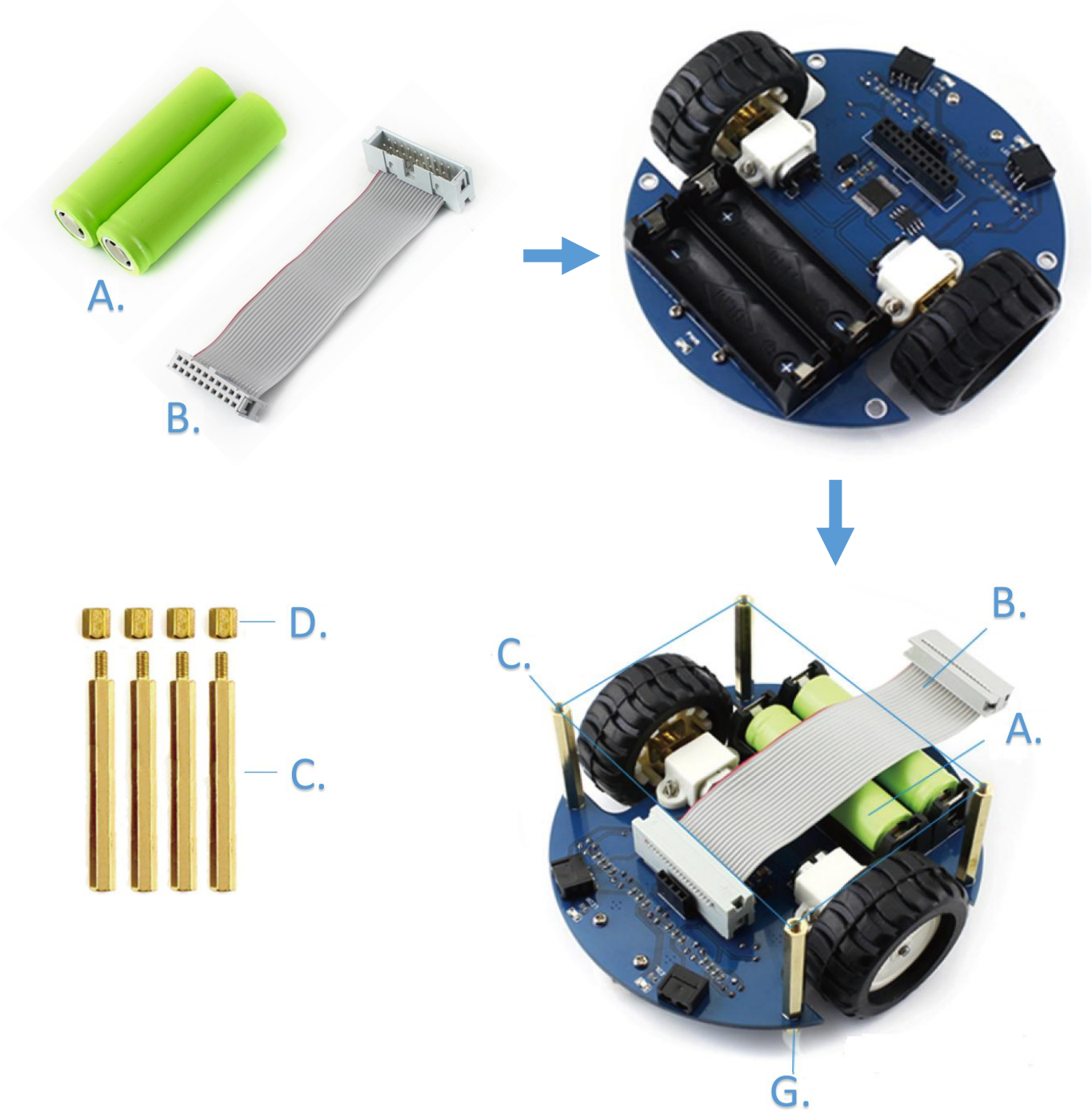
Schemat montażu AlphaBot2-Pi

1. Montaż podstawy podwozia

Zamontuj 2 akumulatory 14500 **(A)**, kabel FC-20P 8 cm **(B)** i śruby/ nakrętki **(C** i **D)** na AlphaBot2-Base (podstawa).

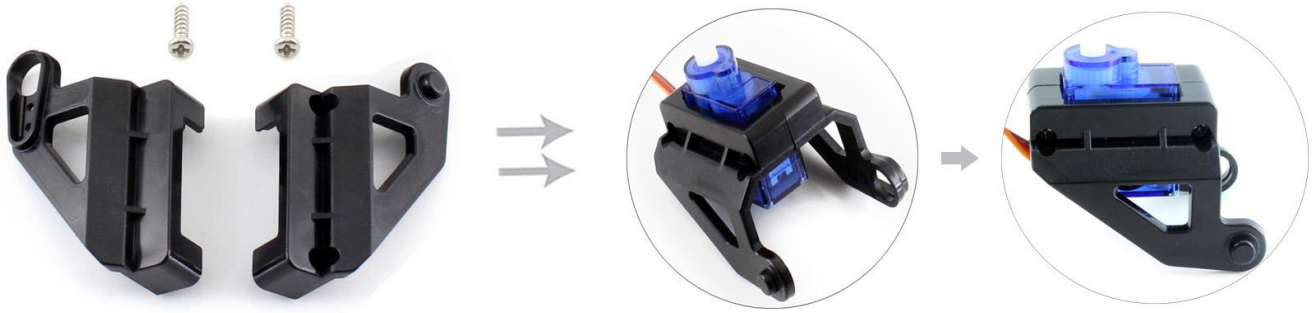


2. Montaż zespołu kamery

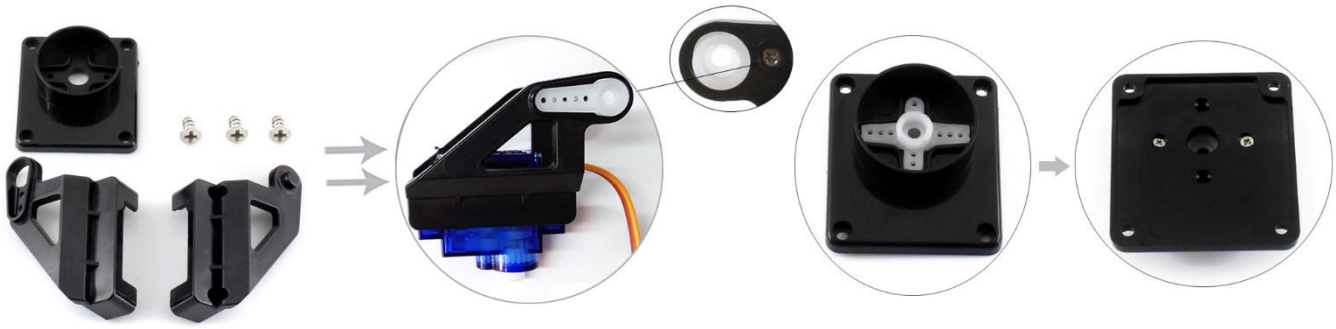




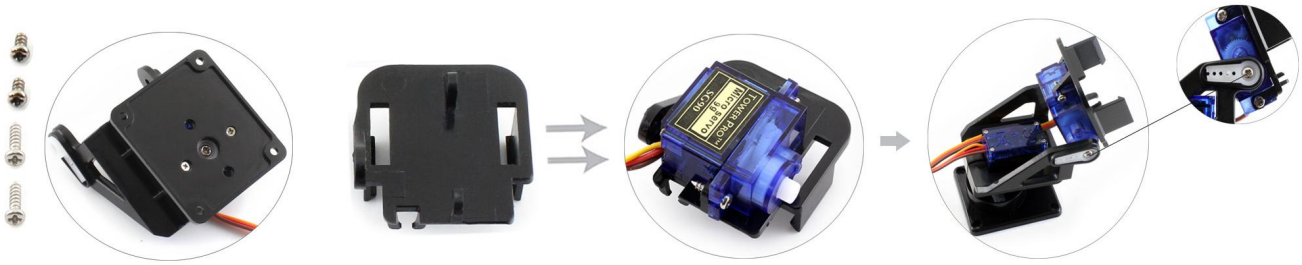
Umieść serwo na środku wsporników **(f)** i **(g)** i przymocuj je śrubą **(7)**. Upewnij się, że wał jest zamontowany w prawidłowym kierunku.



Odetnij niewielką końcówkę orczyka **(c)**, umieść go w podstawie **(g)** i przymocuj śrubą **(5)**. Następnie wytnij fragment każdego ramienia orczyka krzyżowego, umieść go w podstawie i przymocuj śrubą **(5)** z tyłu podstawy.



Włóż opisane powyżej serwo do orczyka **(b)**, a następnie w obudowę **(d)** i przymocuj instalację za pomocą śruby **(1)**. Zamocuj kolejne serwo w stojaku **(e)** i przymocuj ją za pomocą dwóch śrub **(7)**. Zamontuj stojak **(e)** i serwo do podstawy **(f)** i **(g)** i przymocuj je śrubą **(1)**.

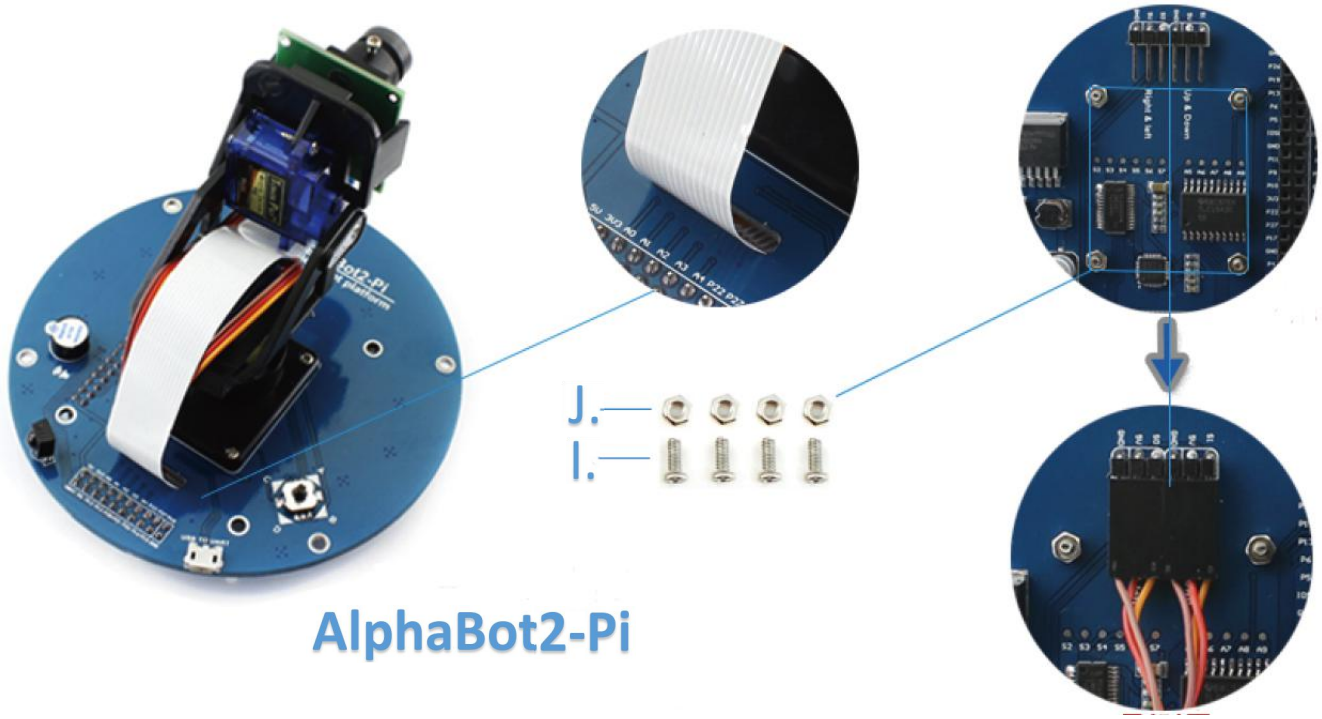


Podłącz 25-pinowy kabel FFC do kamery Raspberry Pi i zaciśnij kamerę na górnej części podstawki **(e).**

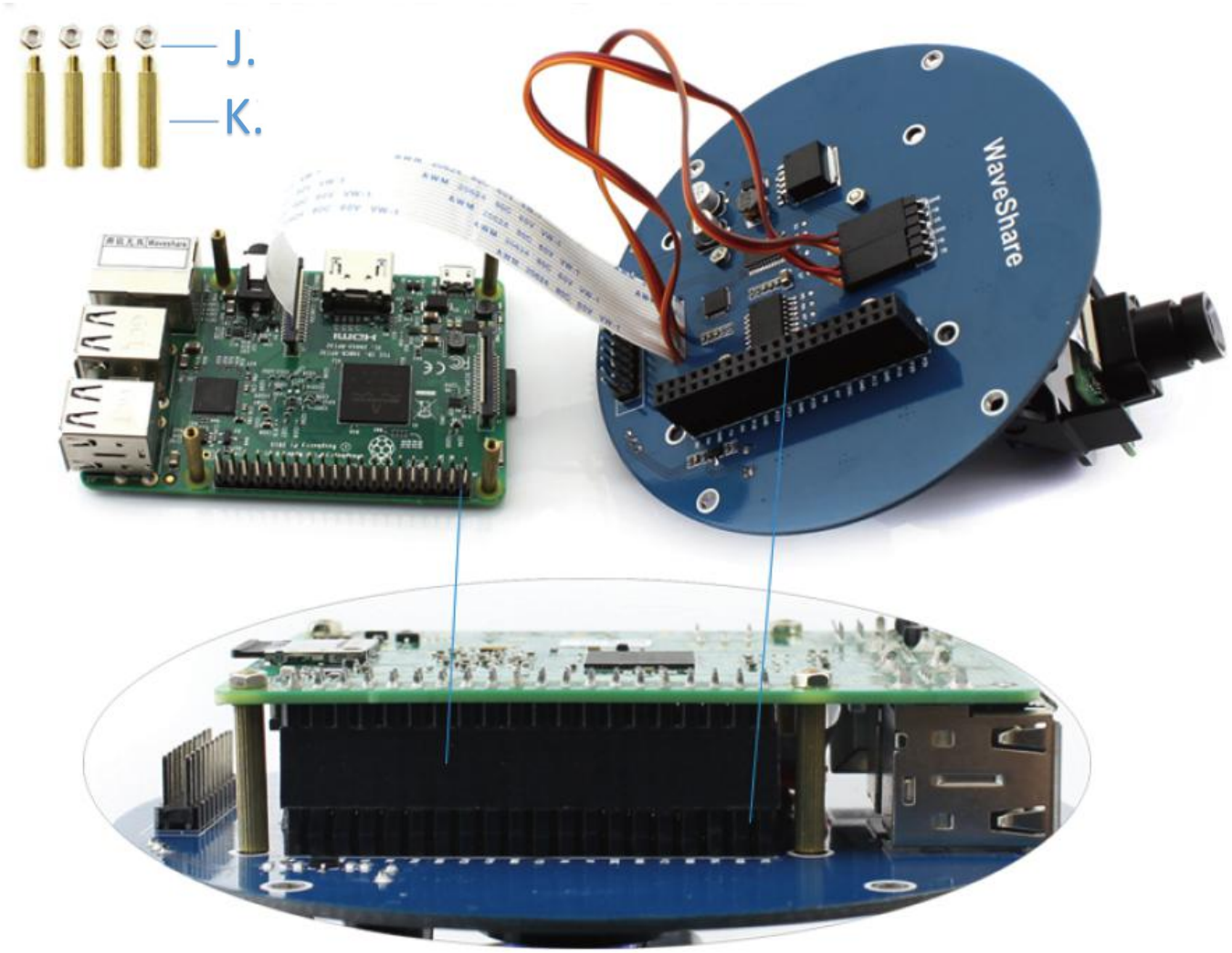


3. Kompletny montaż

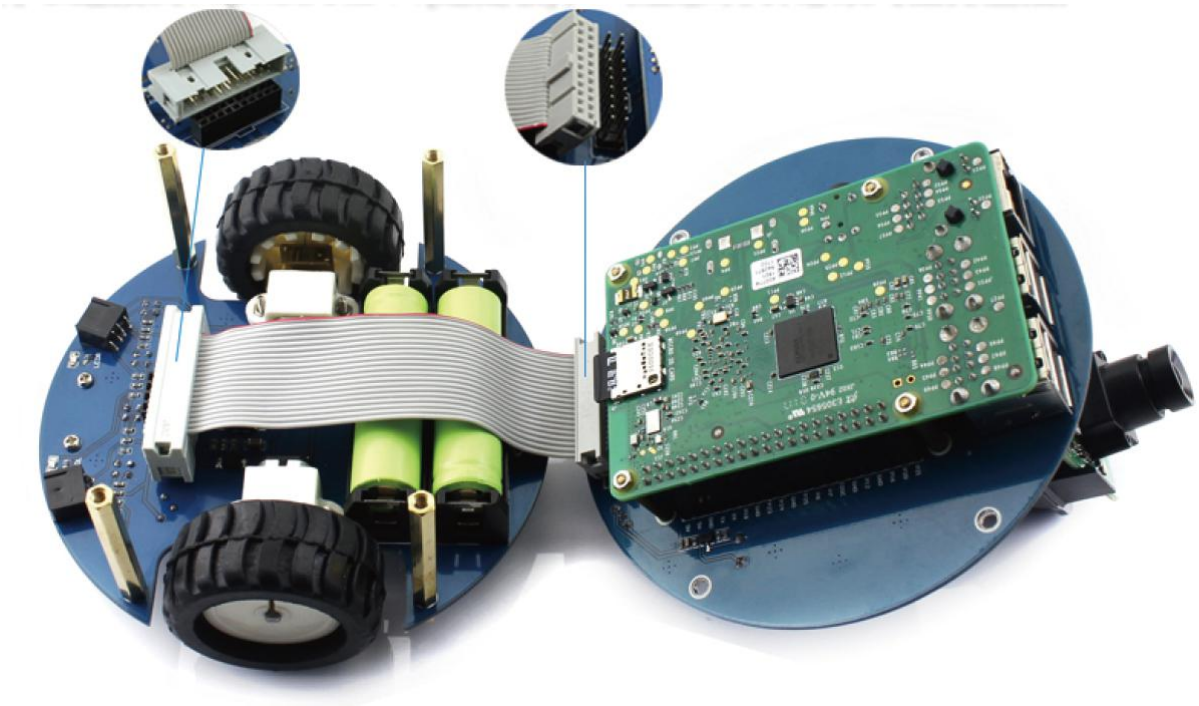
Przymocuj zespół kamery do AlphaBot2-Pi (płyta adaptera) za pomocą śrub/nakrętek **(I** i **J)**. Przełóż kabel silnika przez otwór na kabel i podłącz go do pinów po drugiej stronie płytki adaptera. Przełóż również kabel kamery przez płaski otwór na kabel i podłącz go do płytki Raspberry Pi.



Przymocuj Pi do płytki adaptera za pomocą śrubek/nakrętek, a następnie podłącz kabel kamery do Pi.



Podłącz kabel FC-20P do AlphaBot2-Pi (płyta adaptera) i AlphaBot2-Base (podstawa obudowy). Uwaga: złącze kabla musi być podłączone zgodnie z oznaczeniami na płytce drukowanej. Upewnij się, że kabel jest prawidłowo podłączony.



Przymocuj komputer Pi do AlphaBot2-Pi (płyta adaptera) za pomocą śrub **(I)**. Przymocuj AlphaBot2-Pi (płytkę adaptera) do AlphaBot2-Base (podstawy obudowy) za pomocą śrub **(F)**.

