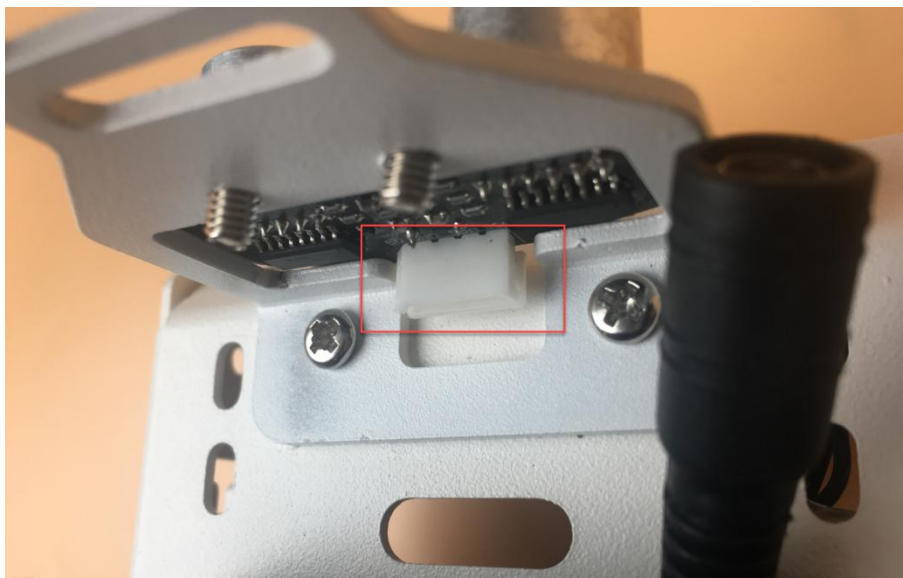


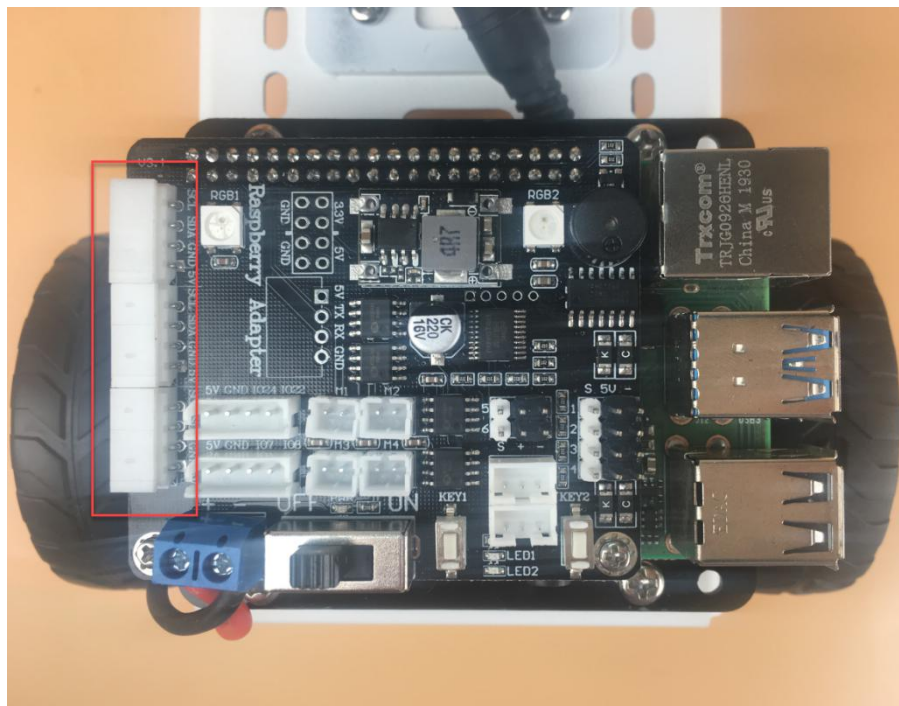
接线教程

1. 超声波传感器接线

用 4Pin 线一端连接到超声波传感器的接口，如下图所示：

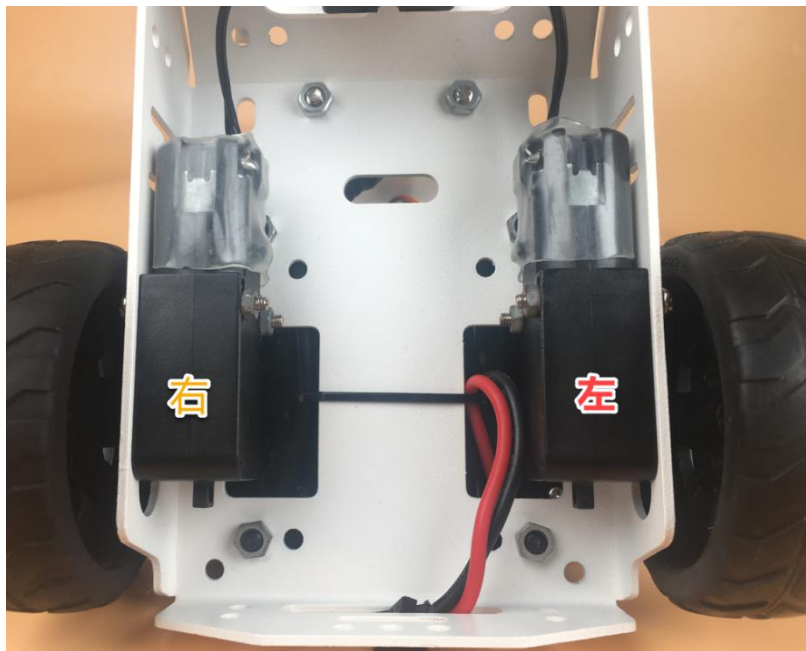


另一端连接树莓派扩展板上的任意一个 IIC 接口（SCL SDA GND 5V），如下图所示：



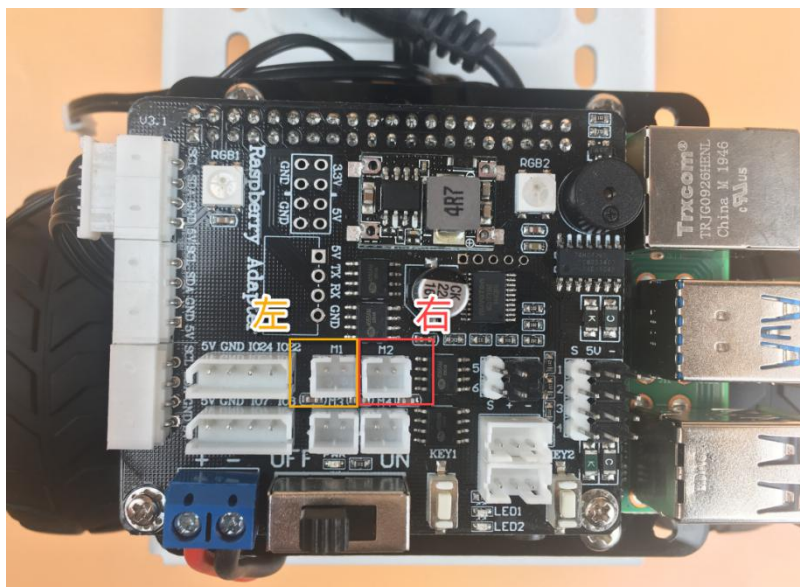
2. 电机接线

首先我们先看下电机的左右位置分布，如下图所示：



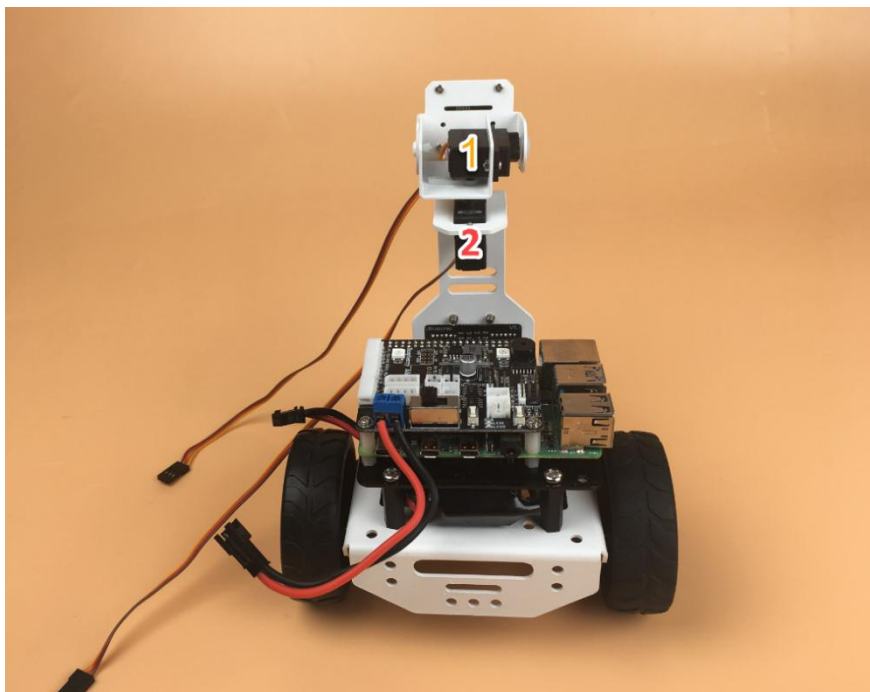
将上图左电机接入树莓派拓展板上的 M1 接口，右电机接入树莓派拓展板上的 M2 接口，如下图所示：

注意：电机反接会造成小车运动轨迹相反。



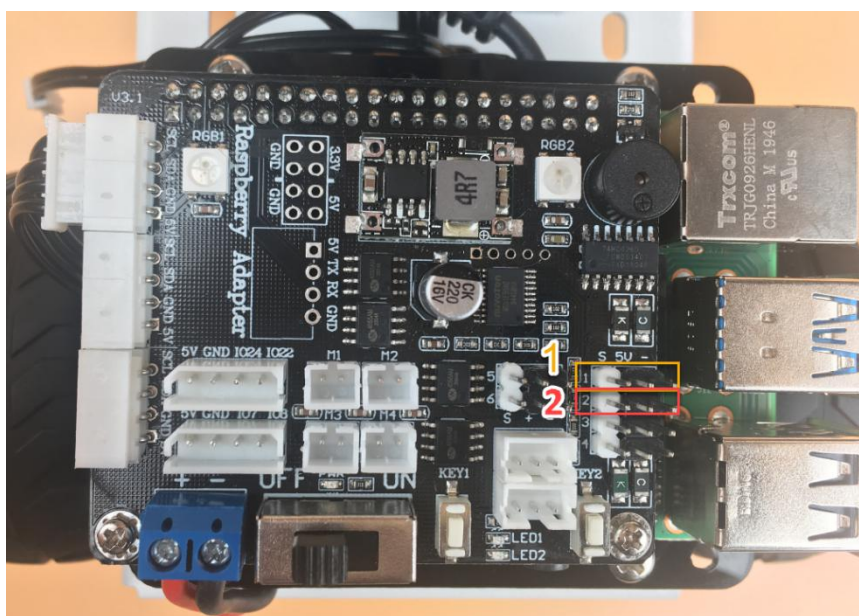
3. 舵机接线

首先我们先看下舵机的位置分布，如下图所示：



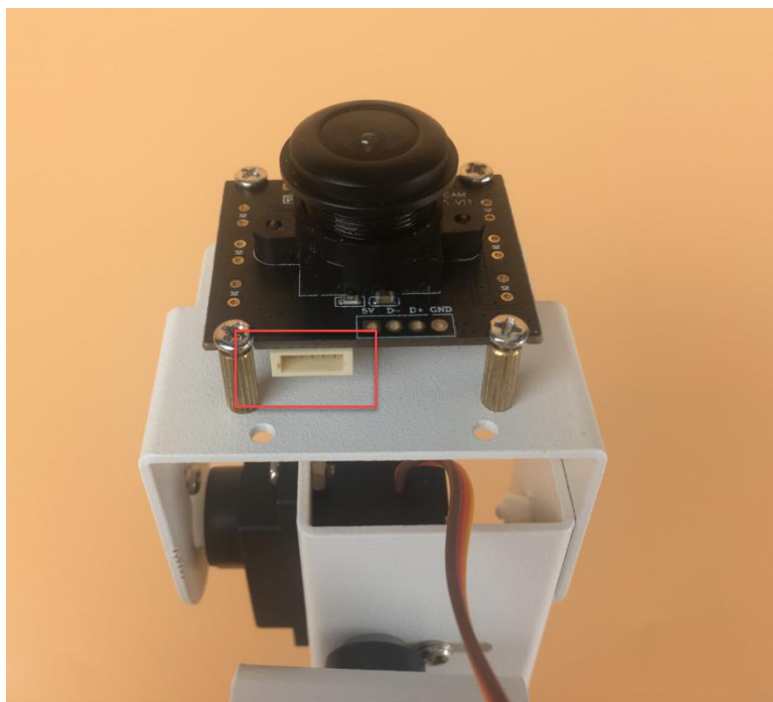
将上图 1 号舵机接入树莓派拓展板上的 1 号舵机接口，2 号舵机接入树莓派拓展板上的 2 号舵机接口（黄色舵机线接 S，红色接 5V，棕色接-），如下图所示：

注意：请严格按照上方描述进行连接，请勿反接。

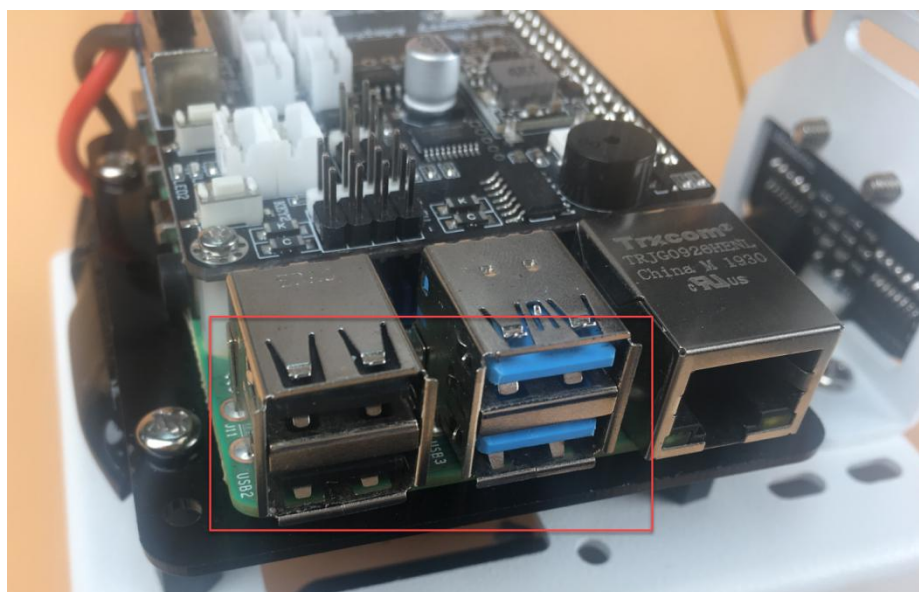


4. 摄像头接线

首先我们将摄像头 USB 线的白色端口连接到摄像头（此处设置了防反插设计，切勿硬塞。），如下图所示：



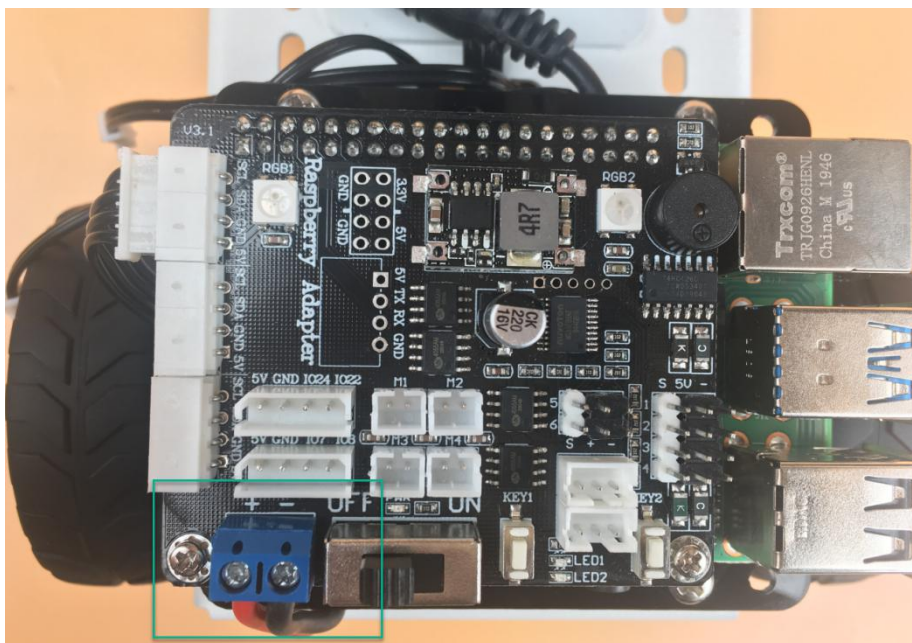
将摄像头的另一端连接到树莓派扩展板上任意一个 USB 接口，如下图所示：



5. 电池连接

先将电源对接线的一端连接到树莓派扩展板上的电源接口（红色接+，黑色接-），如下图所示：

注意：请严格按照上方描述进行连接，请勿反接。



将电池对接线的另外一端与电池连接（确认以红对红，黑对黑的形式对接），如下图所示：

注意：电池对接线若未连接扩展板，请勿与电池直接连接，避免因正负极接触造成短路进而发生危险。

