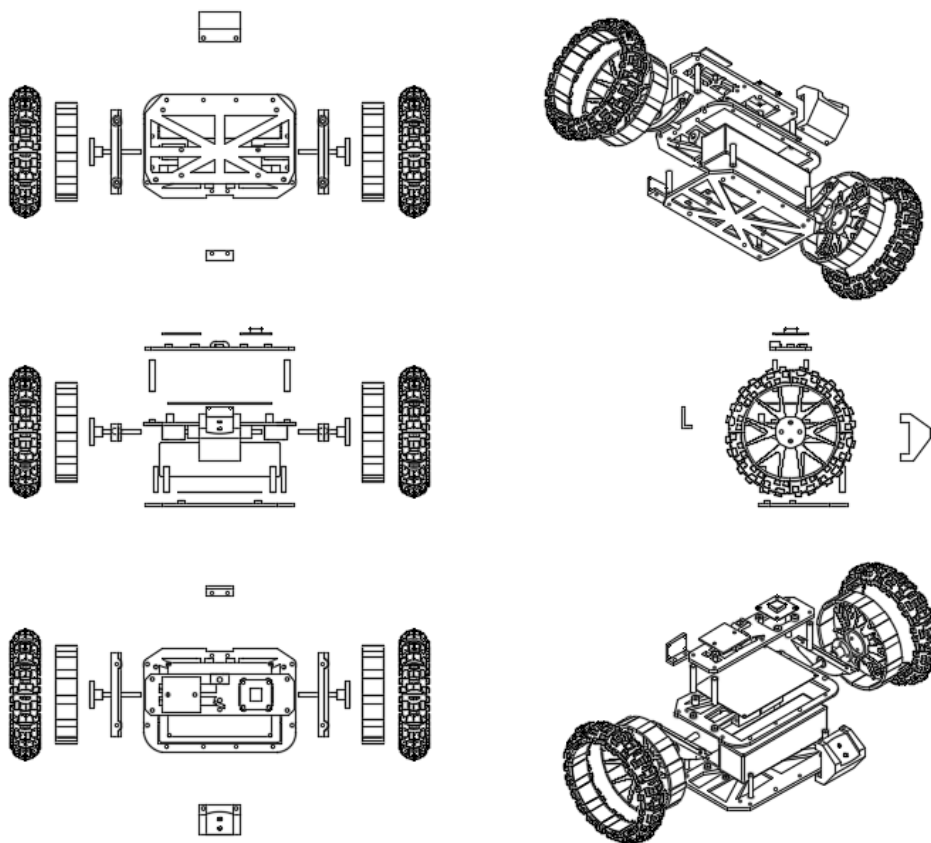


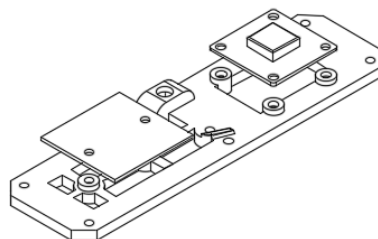
CanSat 組み上げ書

全体図



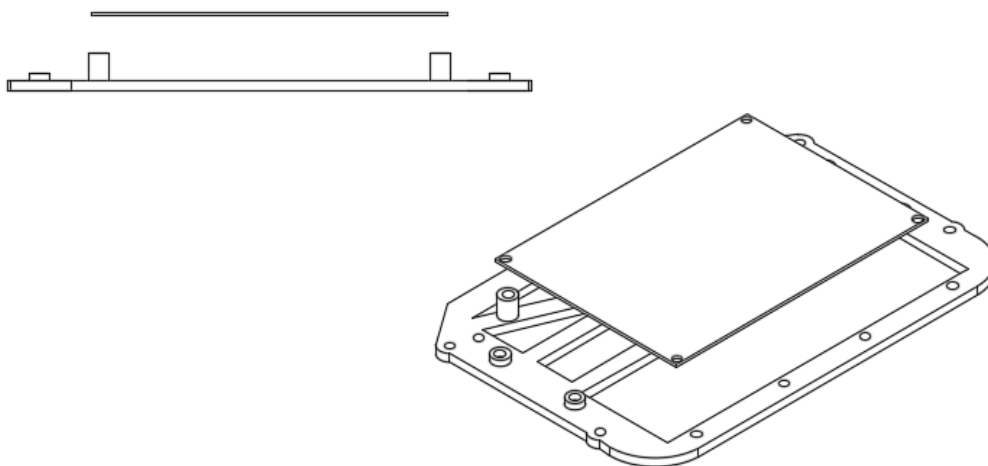
1.

1層目に9軸センサとGPSモジュールをねじ止めします。



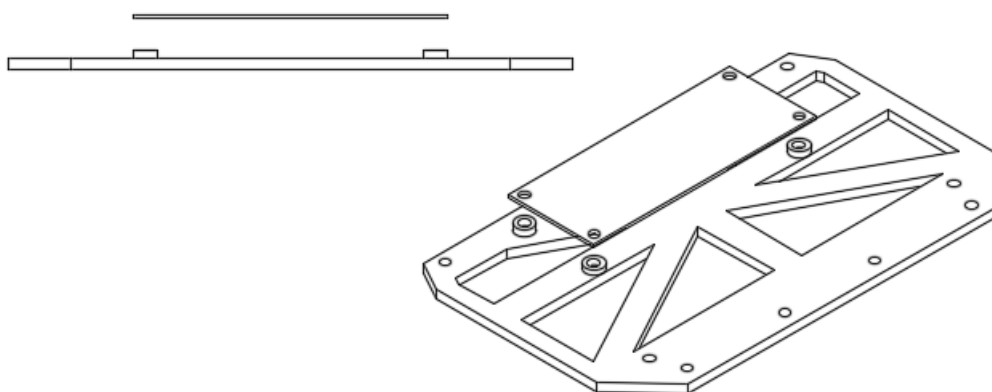
2.

2層目とメイン基板をねじ止めします。



3.

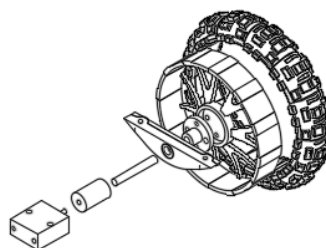
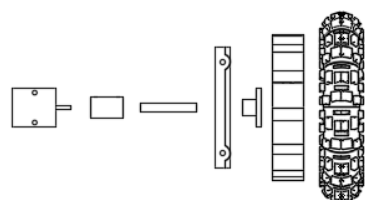
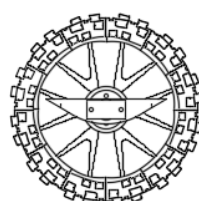
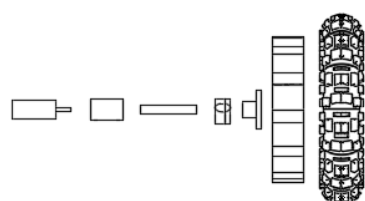
3層目と raspberrypi pico の基板をねじ止めします。



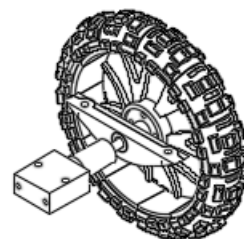
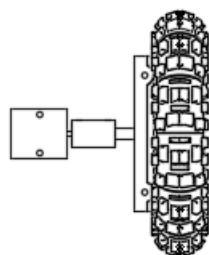
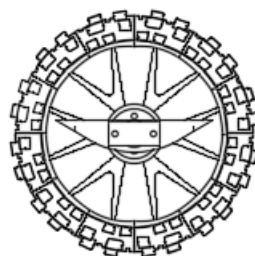
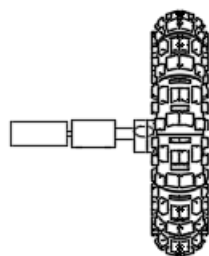
4.

タイヤを組み上げます.

組み上げ前



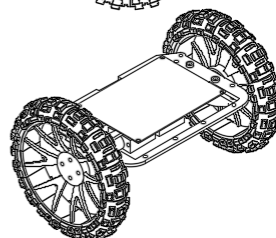
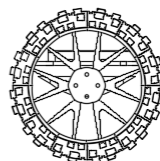
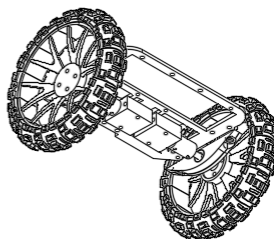
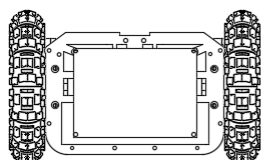
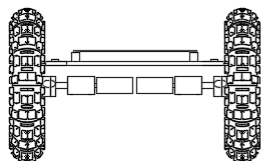
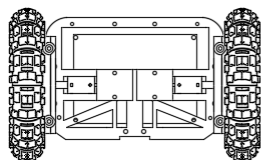
組み上げ後



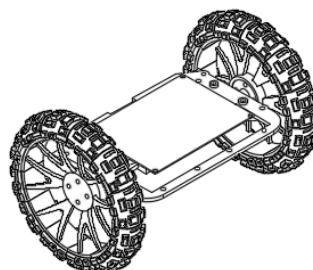
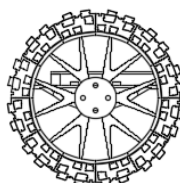
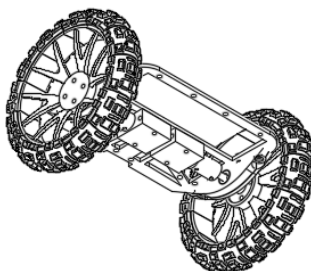
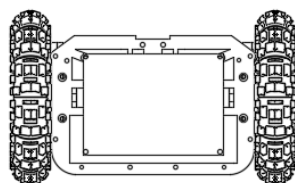
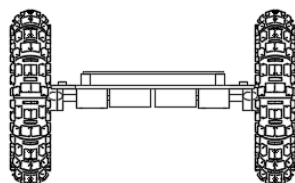
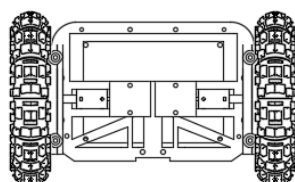
5.

タイヤを2層目にねじ止めします.

組み上げ前

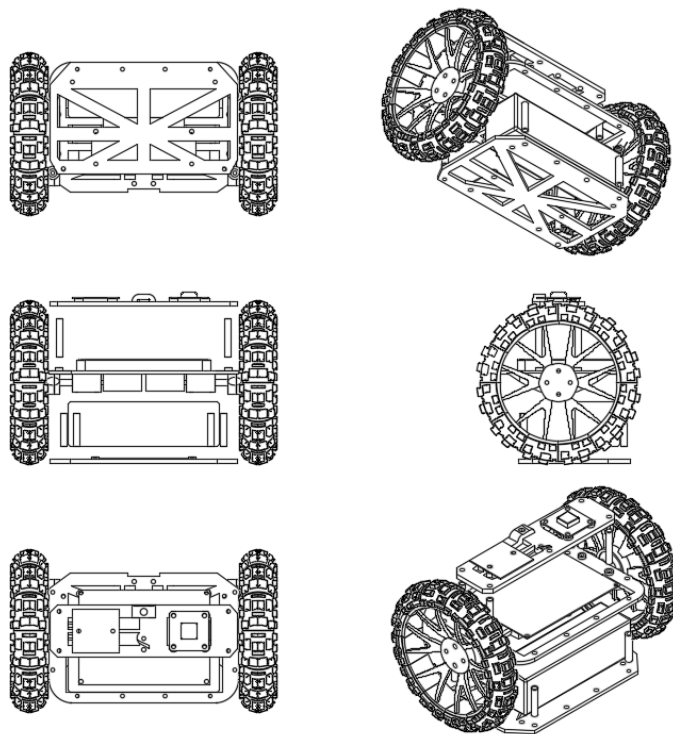


組み上げ後



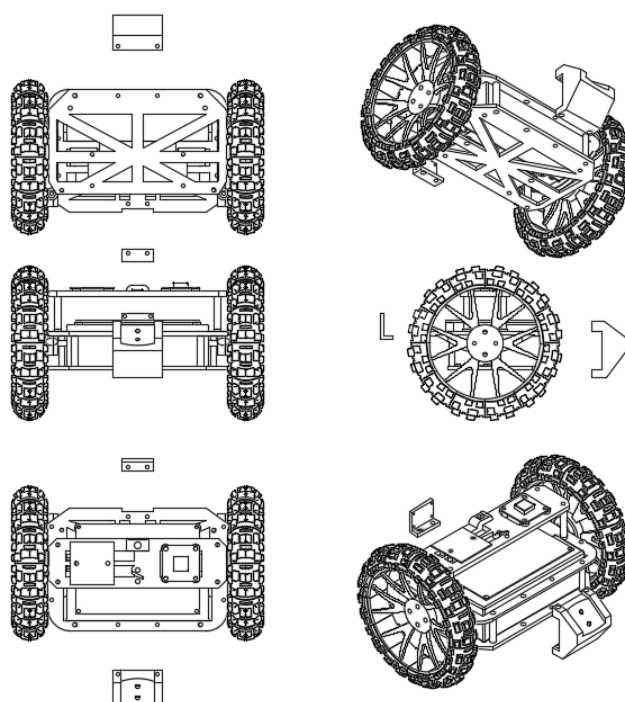
6.

1層目と3層目とリポバッテリーを2層目にスペーサーで止めます。



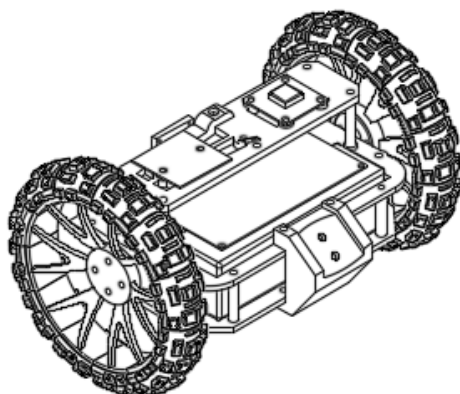
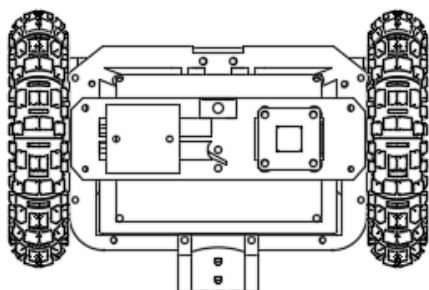
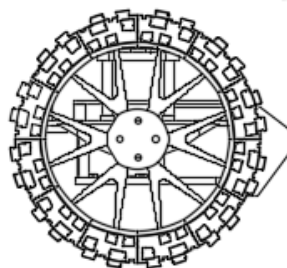
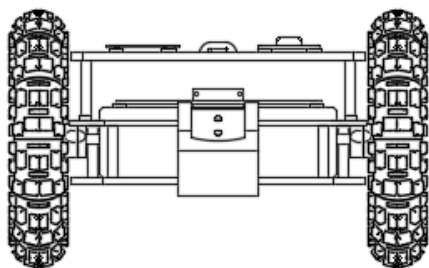
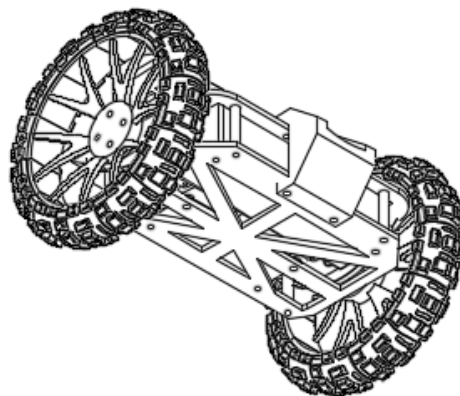
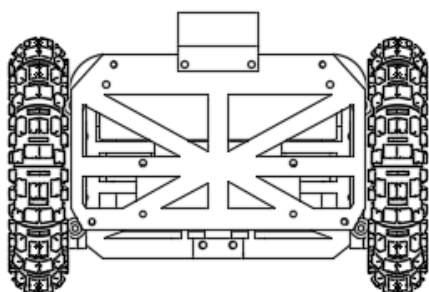
7.

カメラ締結部とスタビライザーを結合します。



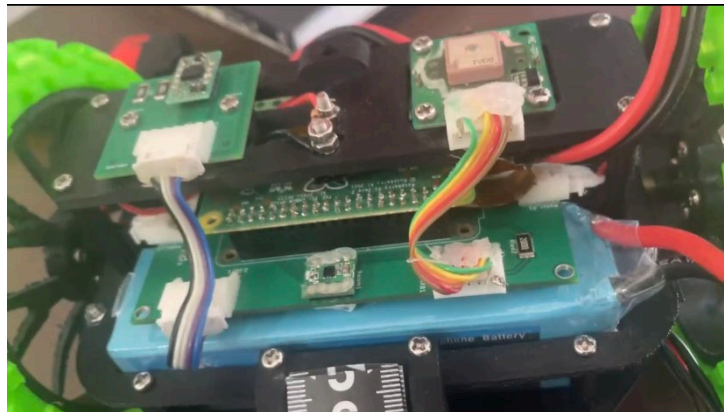
8.

完成です.

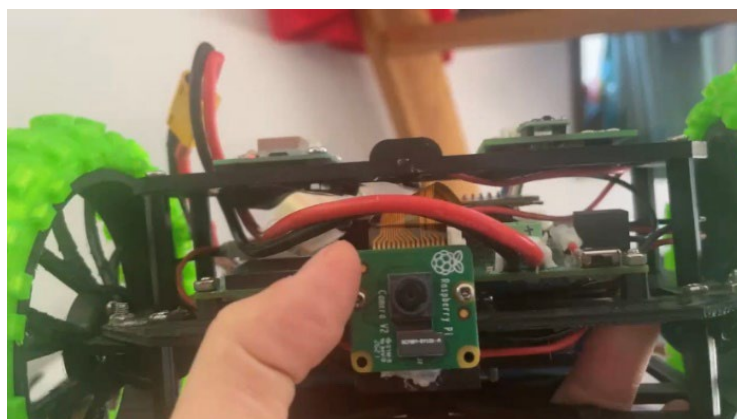


配線

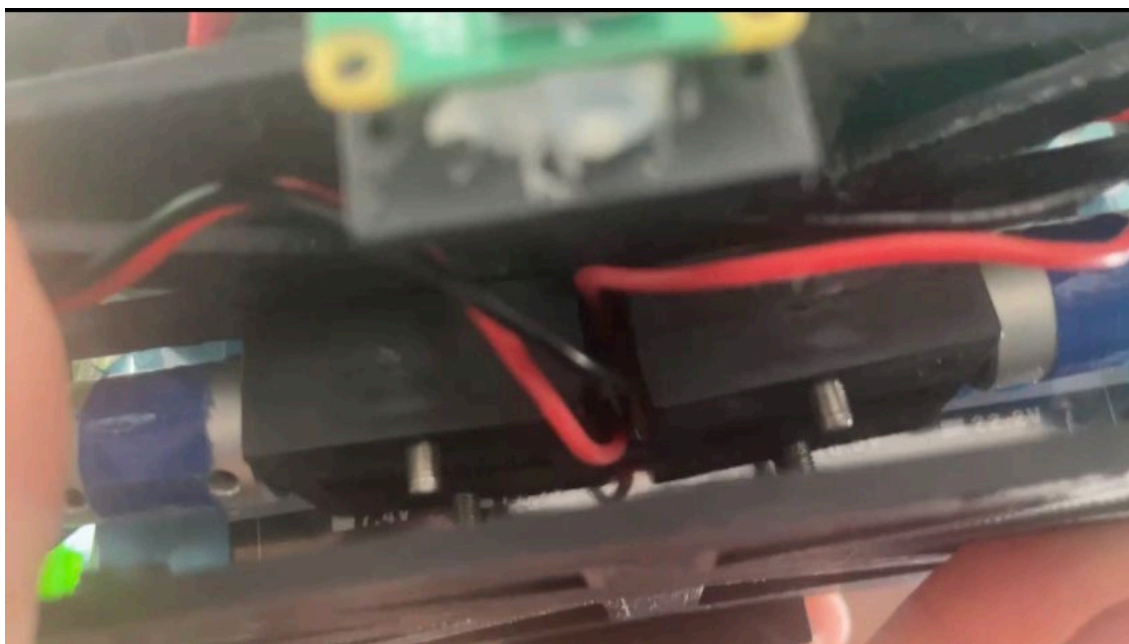
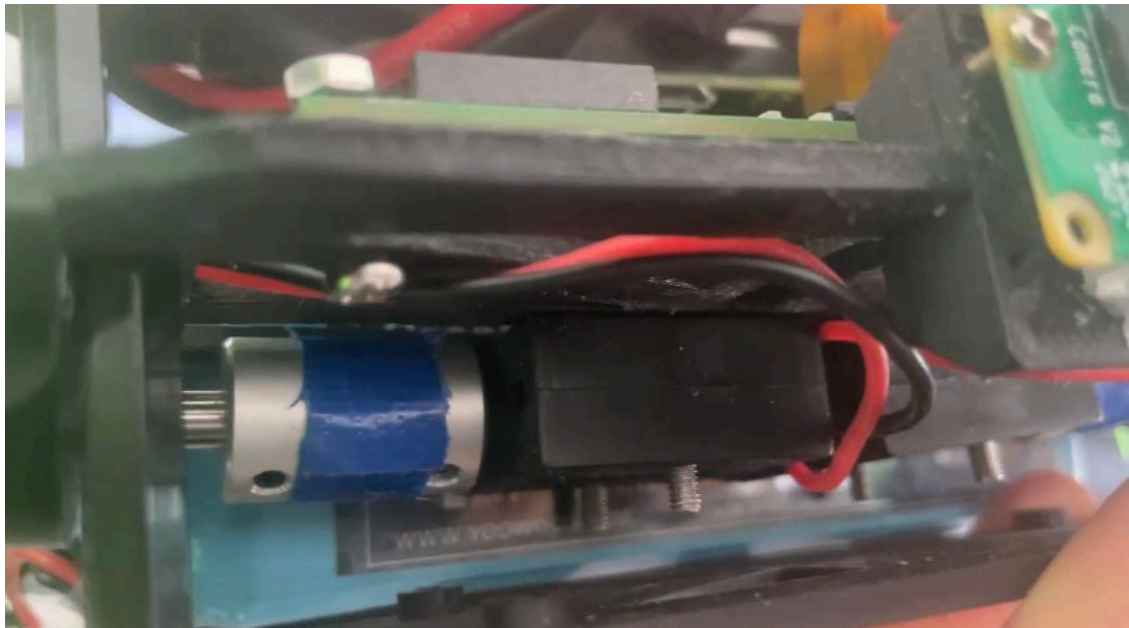
9 軸センサ, GNSS センサをメインの基板と接続します.



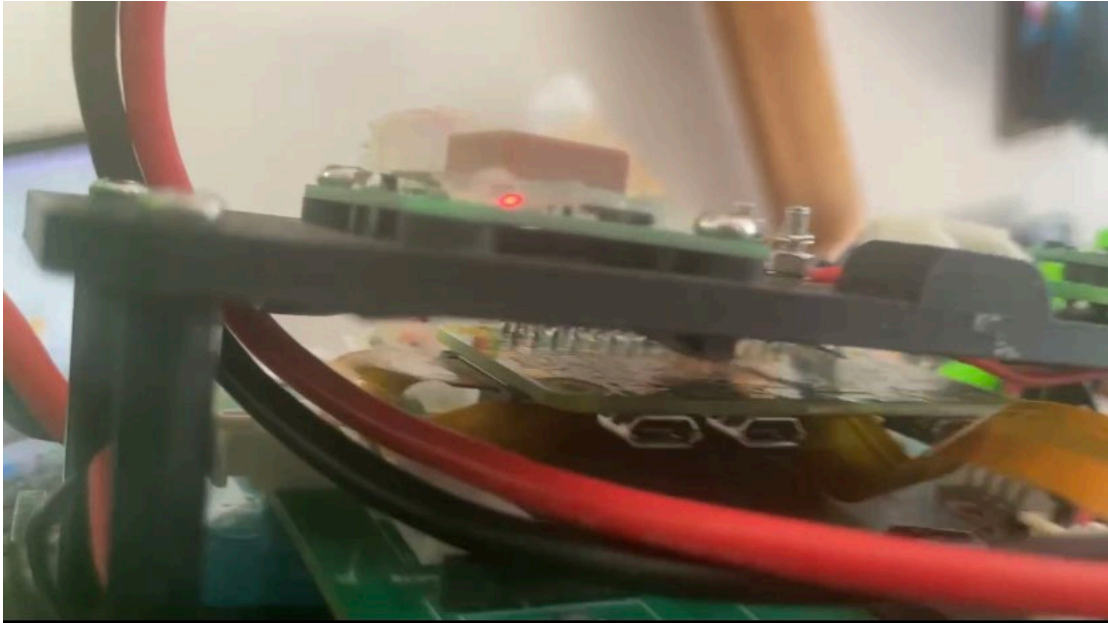
メイン基板とリポバッテリーを接続します.



モータとメイン基板を接続します。



RaspberryPi zero とカメラを接続します。



CanSat とスタビライザーを接続します.

