

# JetBot AI Kit Tutorial 1. Zusammenbau des Autos

Aus dem Waveshare-Wiki

Wechseln zu: Navigation , Suche

## Verzeichnis der JetBot AI Kit-Tutorials

- JetBot AI Kit Tutorial 1. Zusammenbau des Autos
- JetBot AI Kit Tutorial 2. Installieren Sie das Image  
JetBot AI Kit Tutorial 3. Motorantrieb
- JetBot AI Kit Tutorial 4. Fernbedienung  
JetBot AI Kit Tutorial 5. Autonome Hindernisvermeidung
- JetBot AI Kit Tutorial 6. Zielverfolgung  
JetBot AI Kit Tutorial 7. Ziellinienpatrouille
- JetBot AI Kit Tutorial 8, ROS ([/wiki/JetBot\\_AI\\_Kit\\_%E6%95%99%E7%A8%8B%E5%85%AB%E3%80%81ROS](/wiki/JetBot_AI_Kit_%E6%95%99%E7%A8%8B%E5%85%AB%E3%80%81ROS))  
JetBot AI Kit WIKI-Homepage ([/wiki/JetBot\\_AI\\_Kit](/wiki/JetBot_AI_Kit))

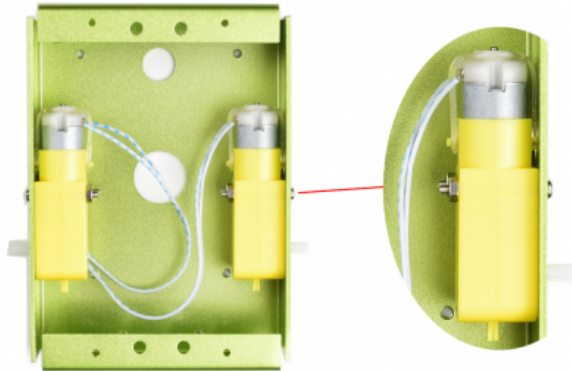
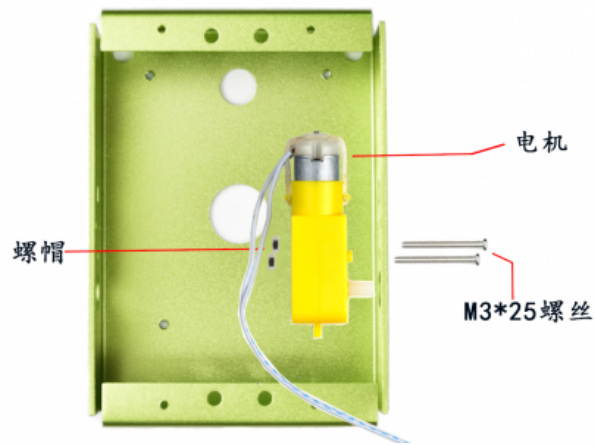
## Schritte zur Montage des JetBot AI-Autos

### Zubehörliste

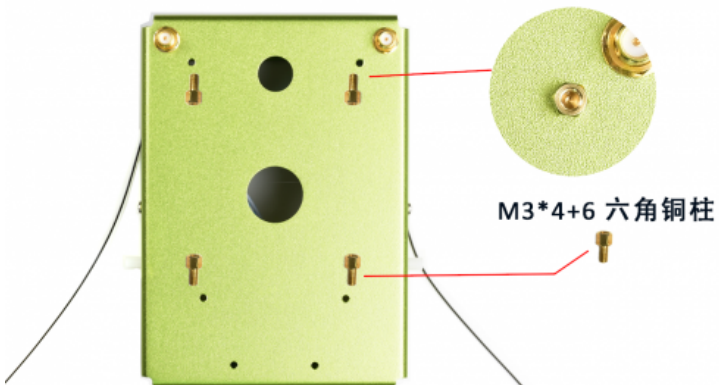
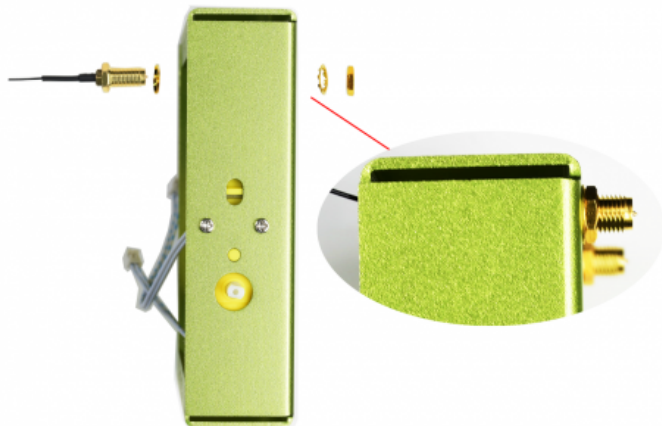
Überprüfen Sie vor dem Zusammenbau, ob das Zubehör vollständig ist. Das Zubehörpaket enthält nicht das Motherboard und die SD-Karte, die separat erworben werden müssen.



1. Befestigen Sie den Motor am Metallgehäuse und achten Sie auf die Löcher.

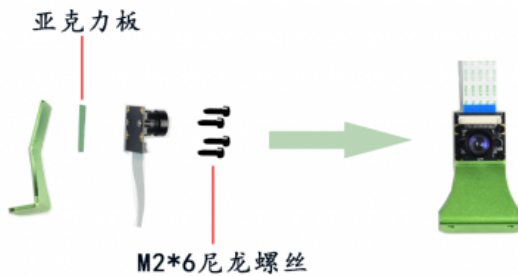


2. Befestigen Sie das Antennenverlängerungskabel am Antennenbefestigungsloch, achten Sie auf die Position der Dichtung und führen Sie das Verlängerungskabel durch das Loch im Metallgehäuse nach außen.



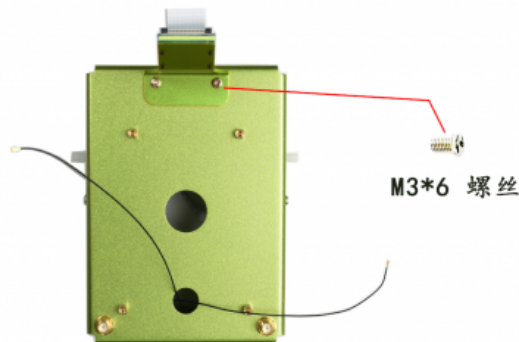
**3. Befestigen Sie die Kamerahalterung an der Metallbox, drehen Sie die Kamera in die Kamerahalterung, achten Sie auf eine Acrylplatte zwischen den Kameras und verwenden Sie Nygonschrauben und Nylonmuttern, um einen Kurzschluss zu vermeiden. Setzen Sie die M3\*6-Flachkopfschrauben ein 4 Wird zur Befestigung der Kamera an der Halterung verwendet.**

- Hinweis: Nachfolgende Nygonschrauben werden durch M2\*8 ersetzt

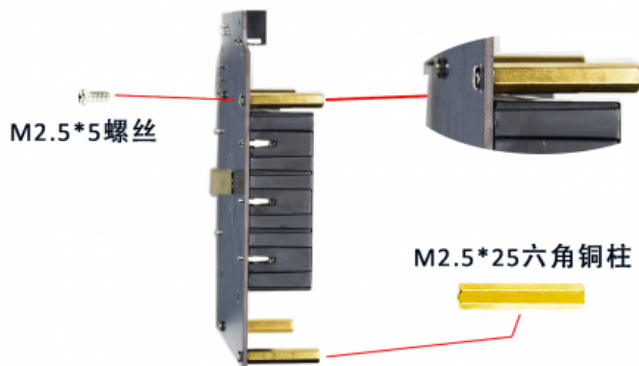


**4. Befestigen Sie die Kupfersäulen der Erweiterungsplatine am Metallkasten und bereiten Sie die Installation der Erweiterungsplatine vor.**

- Hinweis: Ersetzen Sie die M3\*6-Schrauben durch M3\*5-Schrauben

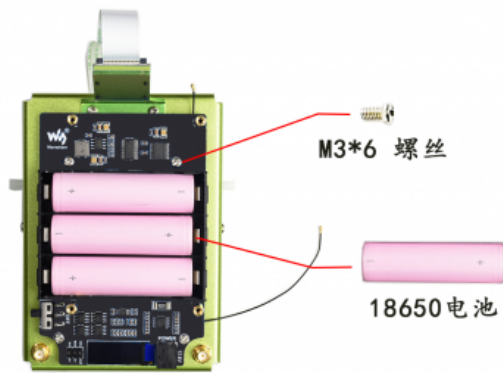


**5. Befestigen Sie die lange Kupfersäule vorab auf der Erweiterungsplatine, um die spätere Installation von Jetson nano zu erleichtern.**

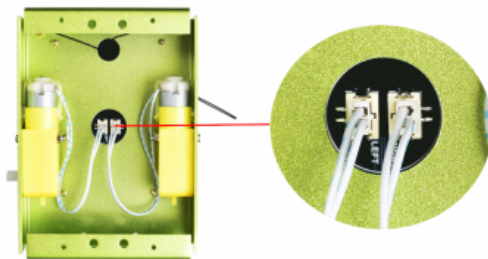


**6. Befestigen Sie die Erweiterungsplatine am Metallgehäuse, richten Sie die Antenne aus und installieren Sie die Batterie in der Erweiterungsplatine. Achten Sie auf die Ausrichtung der Batterie.**

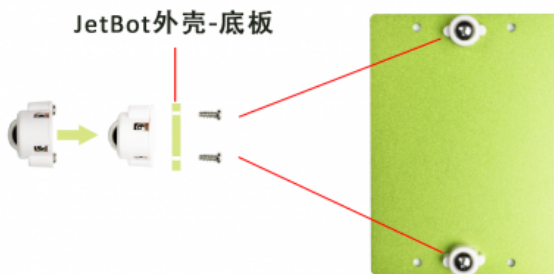
- Hinweis: Ersetzen Sie die M3\*6-Schrauben durch M3\*5-Schrauben



7. Schließen Sie das Motorkabel an die Erweiterungsplatine an, verbinden Sie die linke Schnittstelle mit dem linken Motor und die rechte Schnittstelle mit dem rechten Motor.

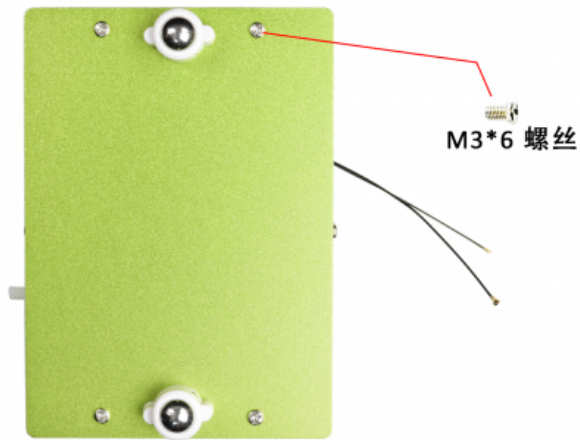


8. Entfernen Sie die Schrauben am Universalrad und befestigen Sie das Universalrad an der Metallgrundplatte

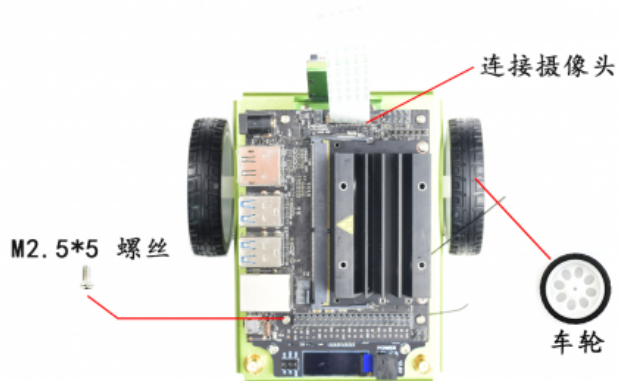


## 9. Befestigen Sie die Metallgrundplatte an der Metallbox

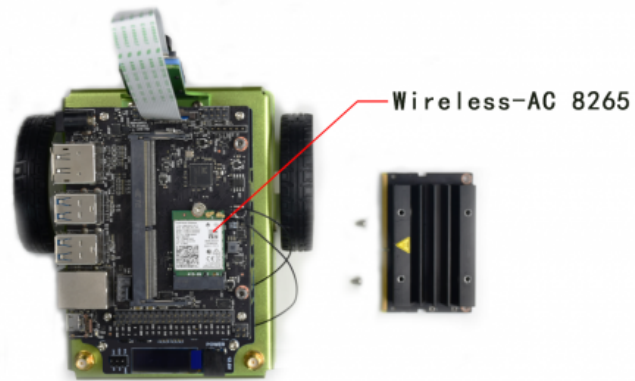
- Hinweis: Ersetzen Sie die M3\*6-Schrauben durch M3\*5-Schrauben



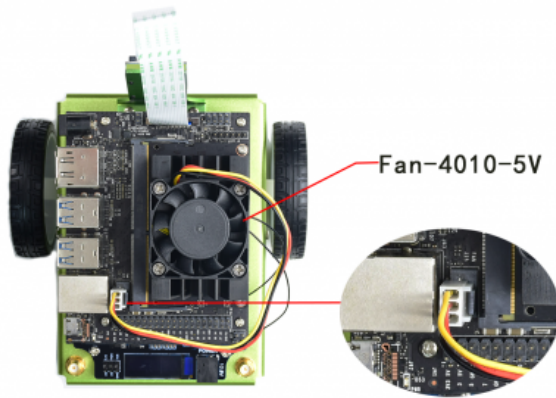
10. Richten Sie die Räder aus, bauen Sie sie in den Motor ein und ziehen Sie die Befestigungsschrauben fest.



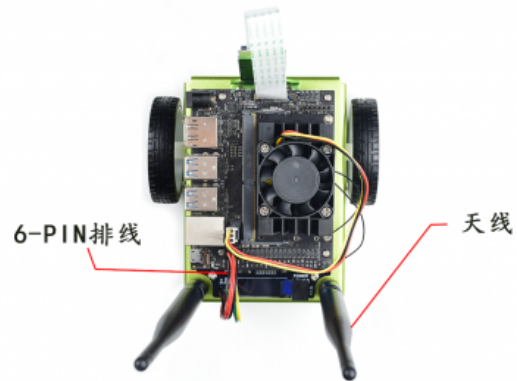
11. Entfernen Sie die Jetson-Nano-Kernplatine, installieren Sie die WLAN-Karte und schließen Sie die Antenne an



12. Installieren Sie die Kernplatine und montieren Sie den Lüfter



13. Installieren Sie die Klebestiftantenne und schließen Sie das 6PIN-Kabel gemäß dem Siebdruck an.



14. Nach dem Zusammenbau können Sie den Schalter auf ON stellen und das Gerät zum Testen einschalten. Beachten Sie, dass der Akku bei der ersten Installation eine Weile mit einem Ladegerät aufgeladen werden muss, bevor er normal verwendet werden kann.