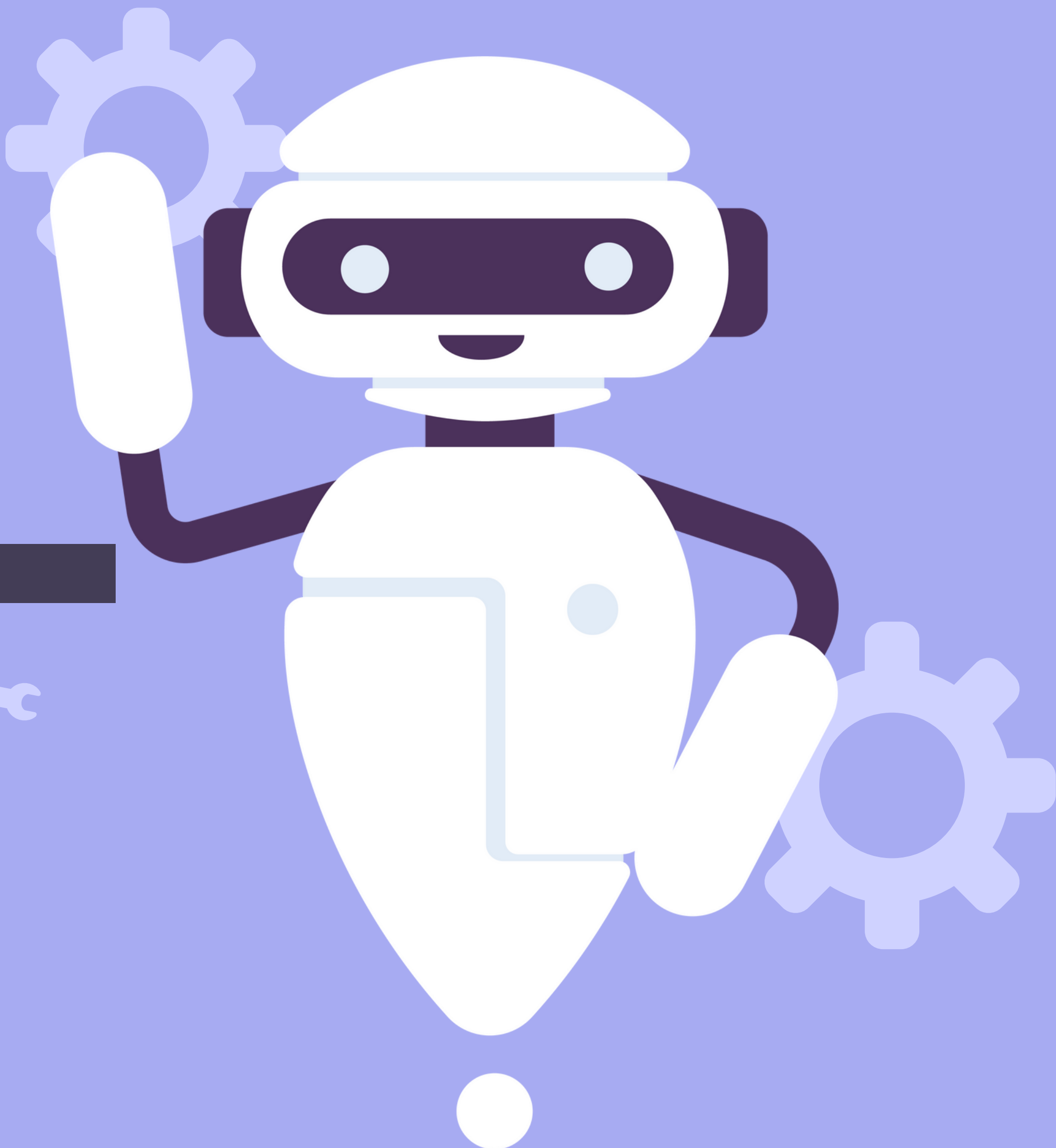


# BRUSHLESS MOTOR



REHAB RAMADA  
Smart Methods

نستخدم في هذه التجربة:

- Brushless
- Control
- throttle

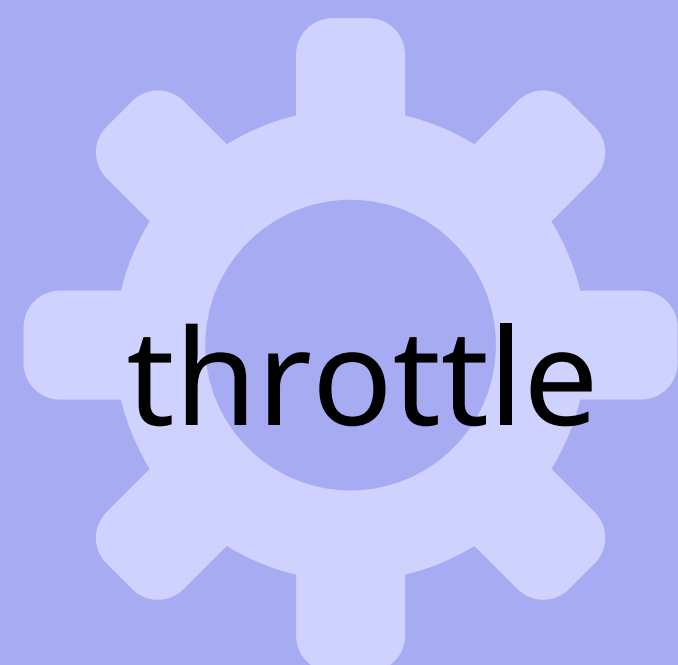
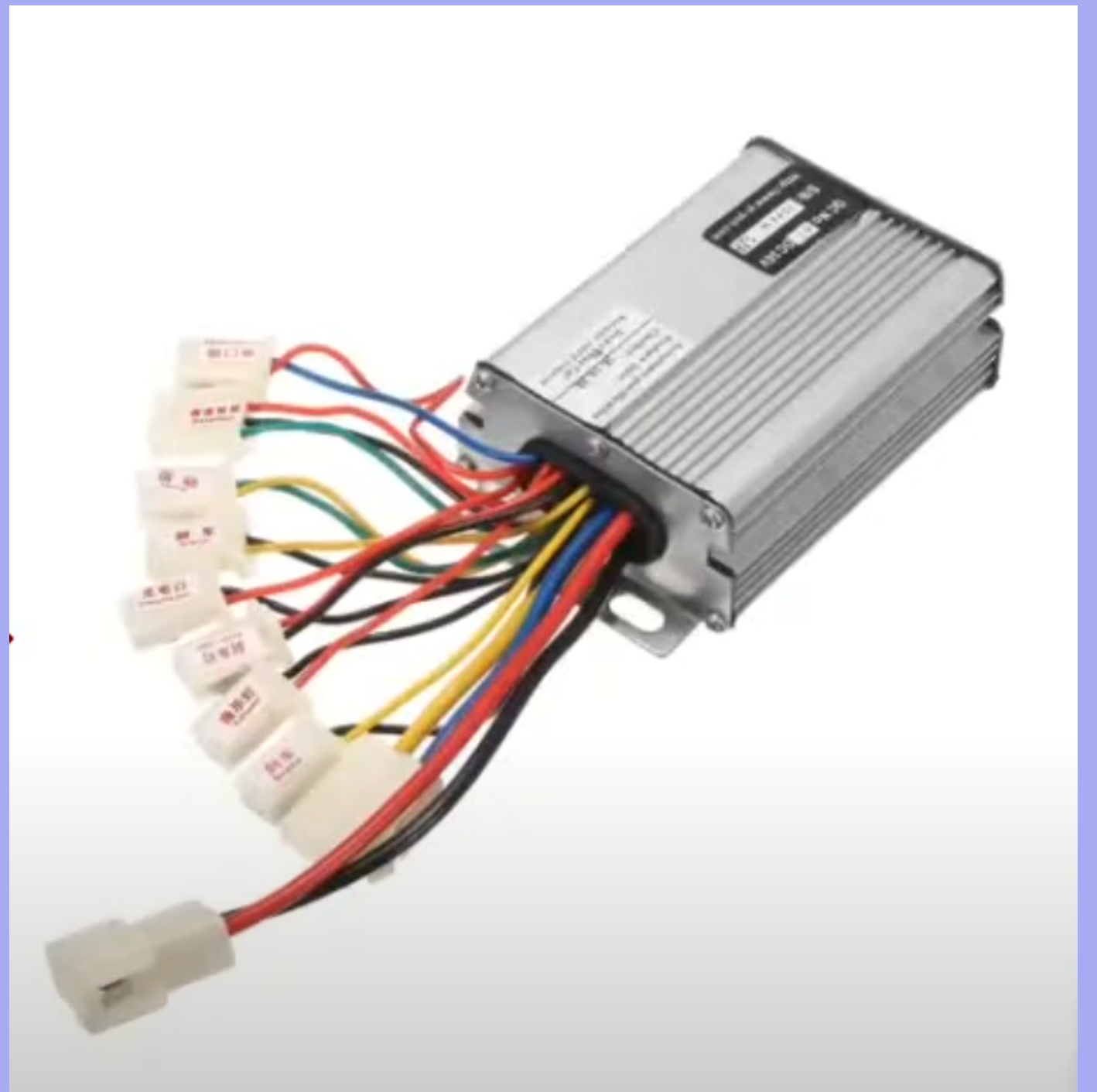
• نقوم بتركيب System كالعادة

Brushless مع Control.

- throttle مع Control

# TOOLS

Brushless

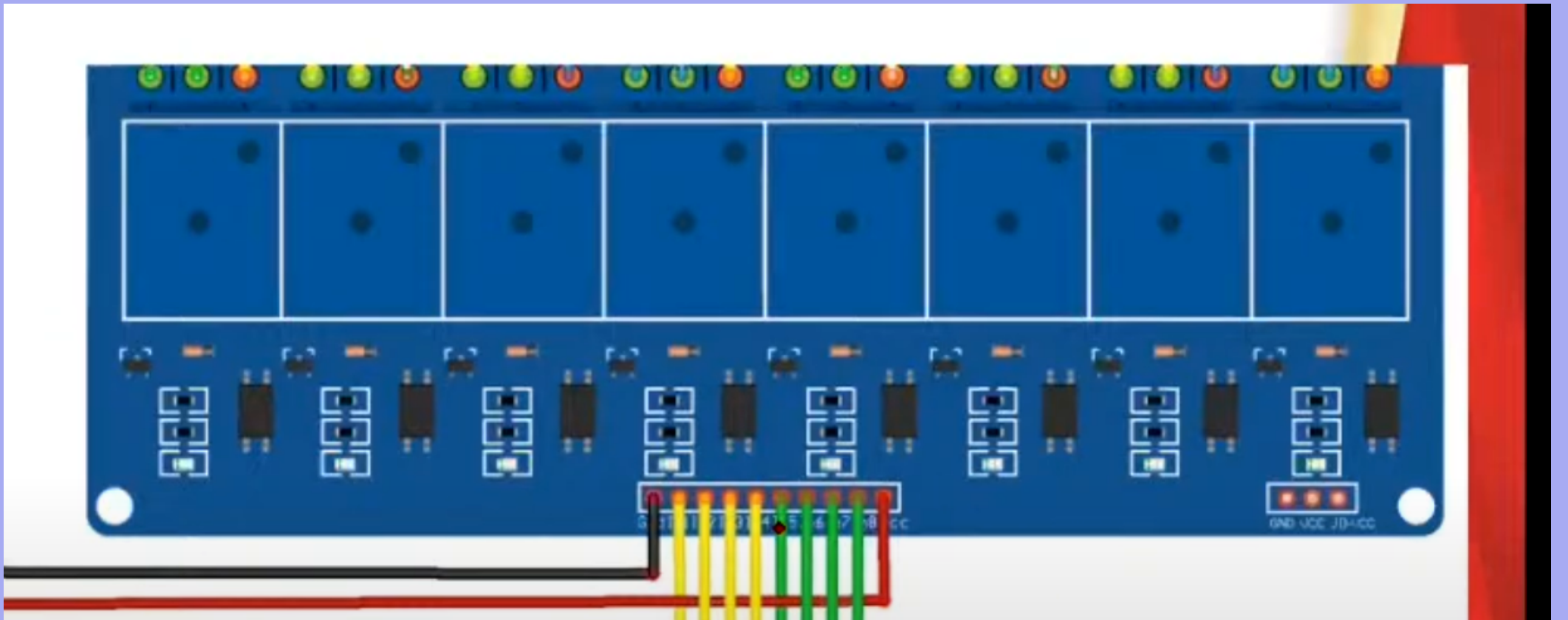


REHAB RAMADA  
Smart Methods

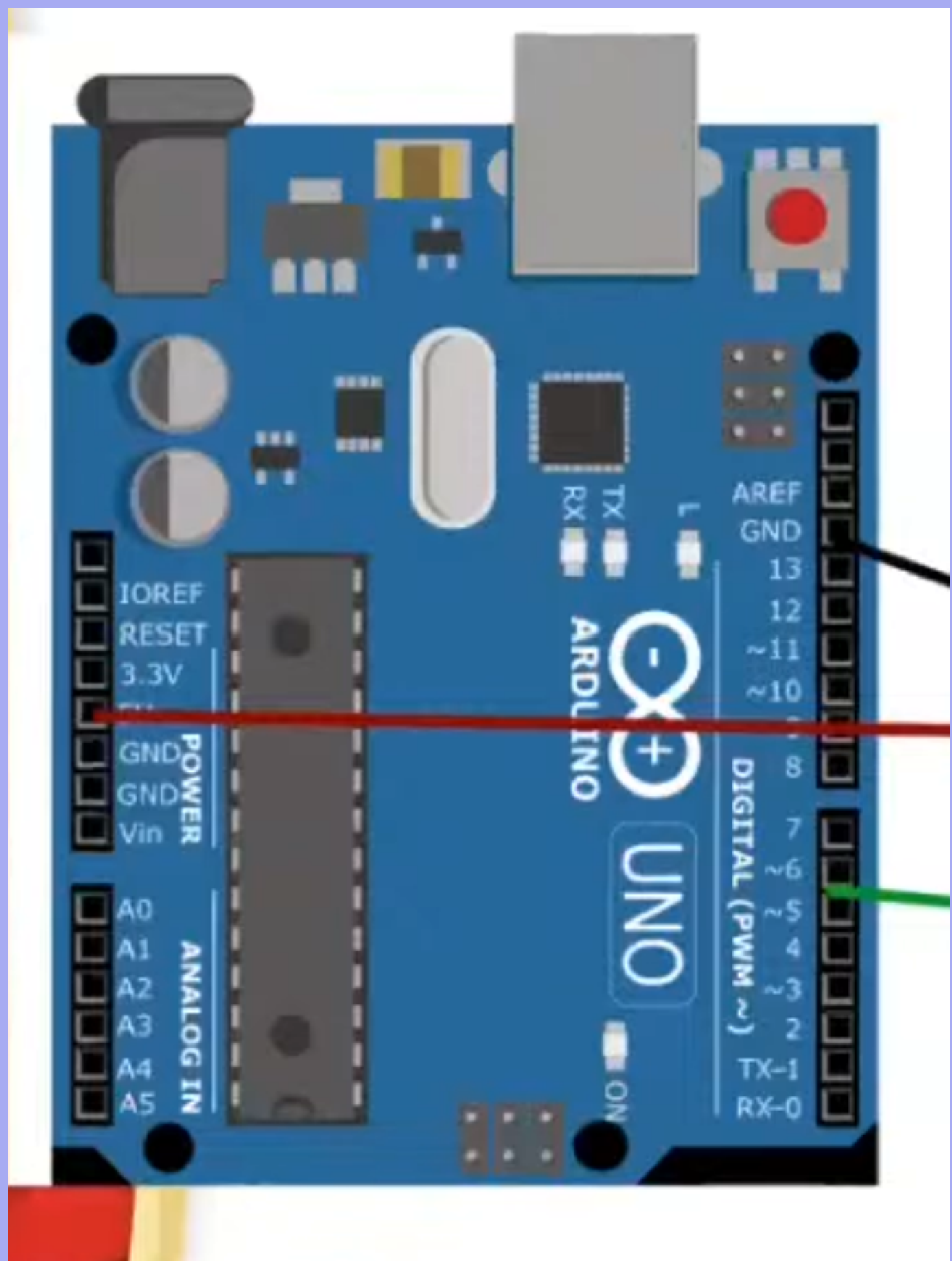


# TOOLS

الريلاي

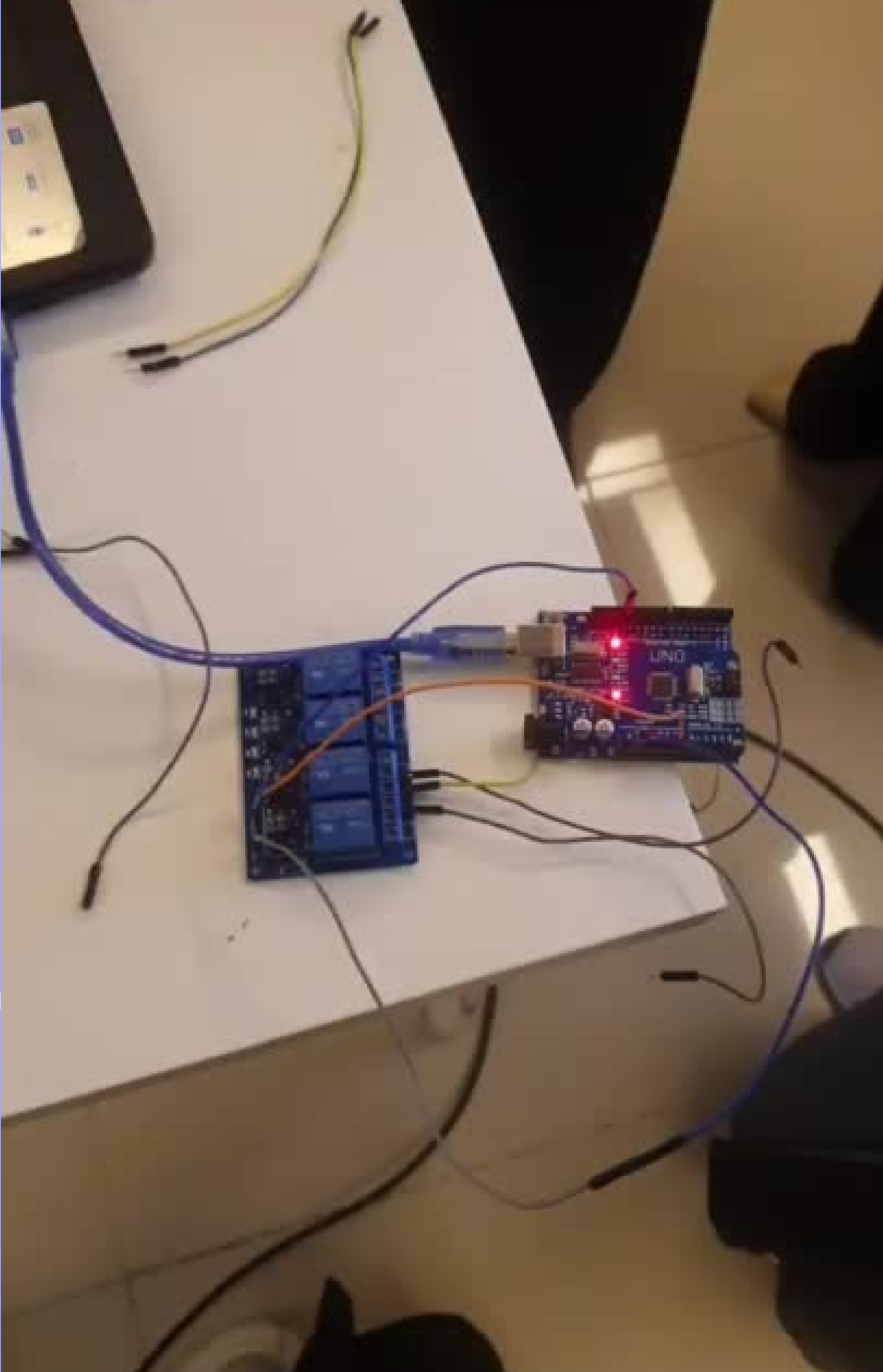


Arduino

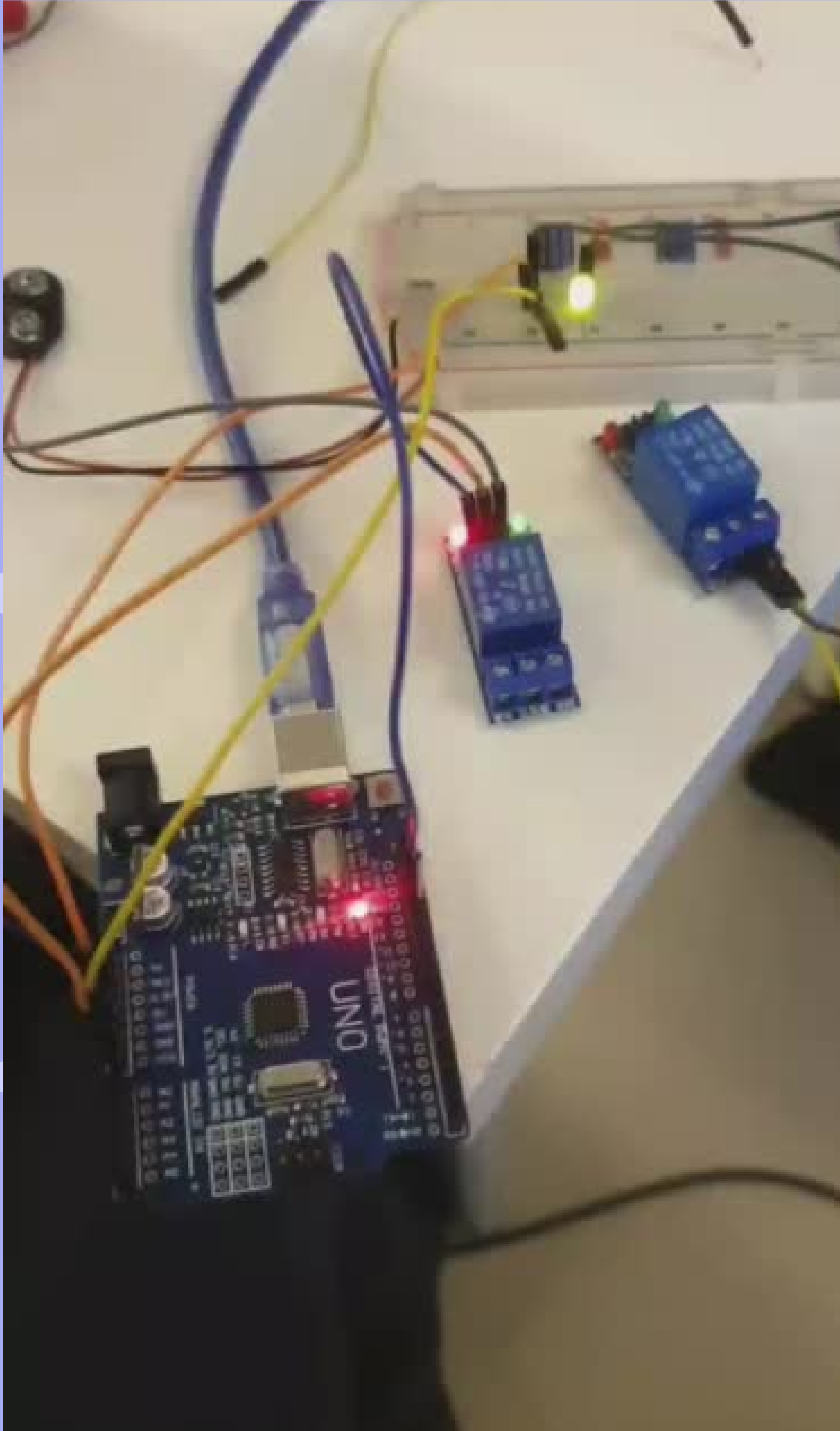


REHAB RAMADA  
Smart Methods

ربطنا الريلاي  
مع قطعة الاردوينو للتأكد من  
انها تعمل



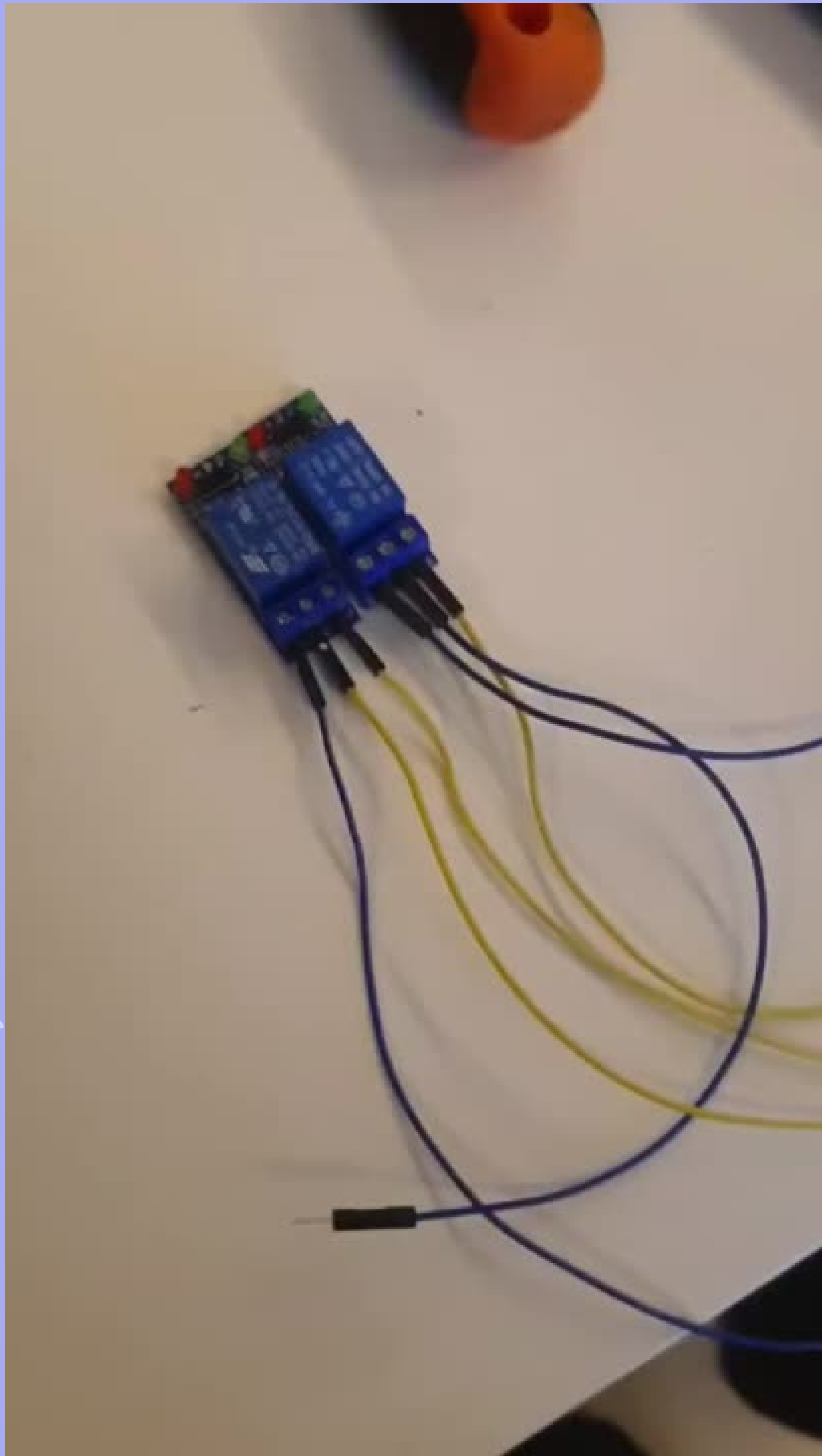
# ثم بکود Blink عادي من Arduino



REHAB RAMADA

Smart Methods

# قمنا بترتيب الاسلاك في الريلاي الملونه على حسب المطلوب



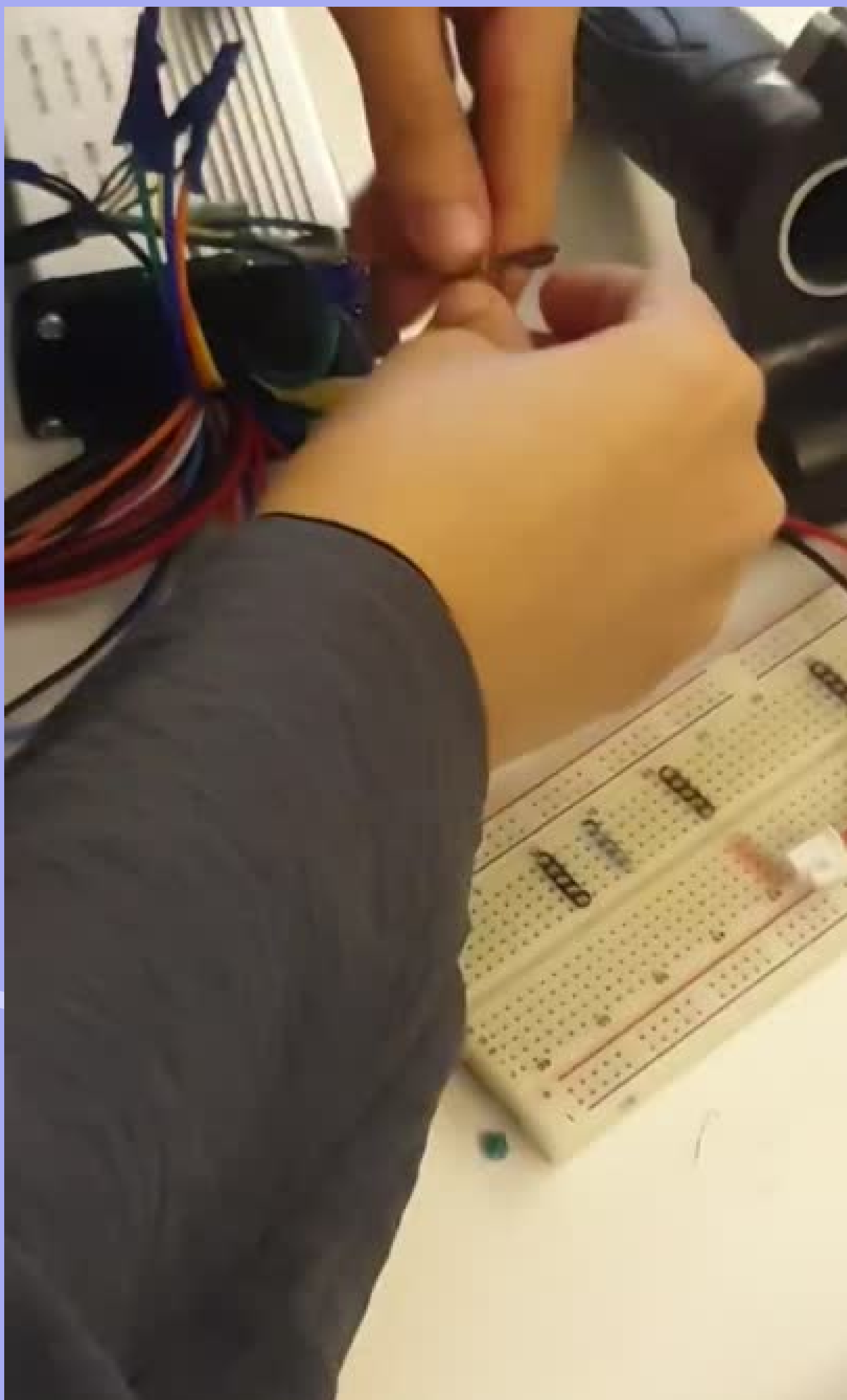


عقدنا اسلاك الريلاي مع الكترول  
ولكن يشترط عقدة هذه الأسلاك  
بألوان معين بطريقة دقيقة جداً .

ويتم المكس في اسلاك الموتر،  
وتوجد اسلاك ثابت

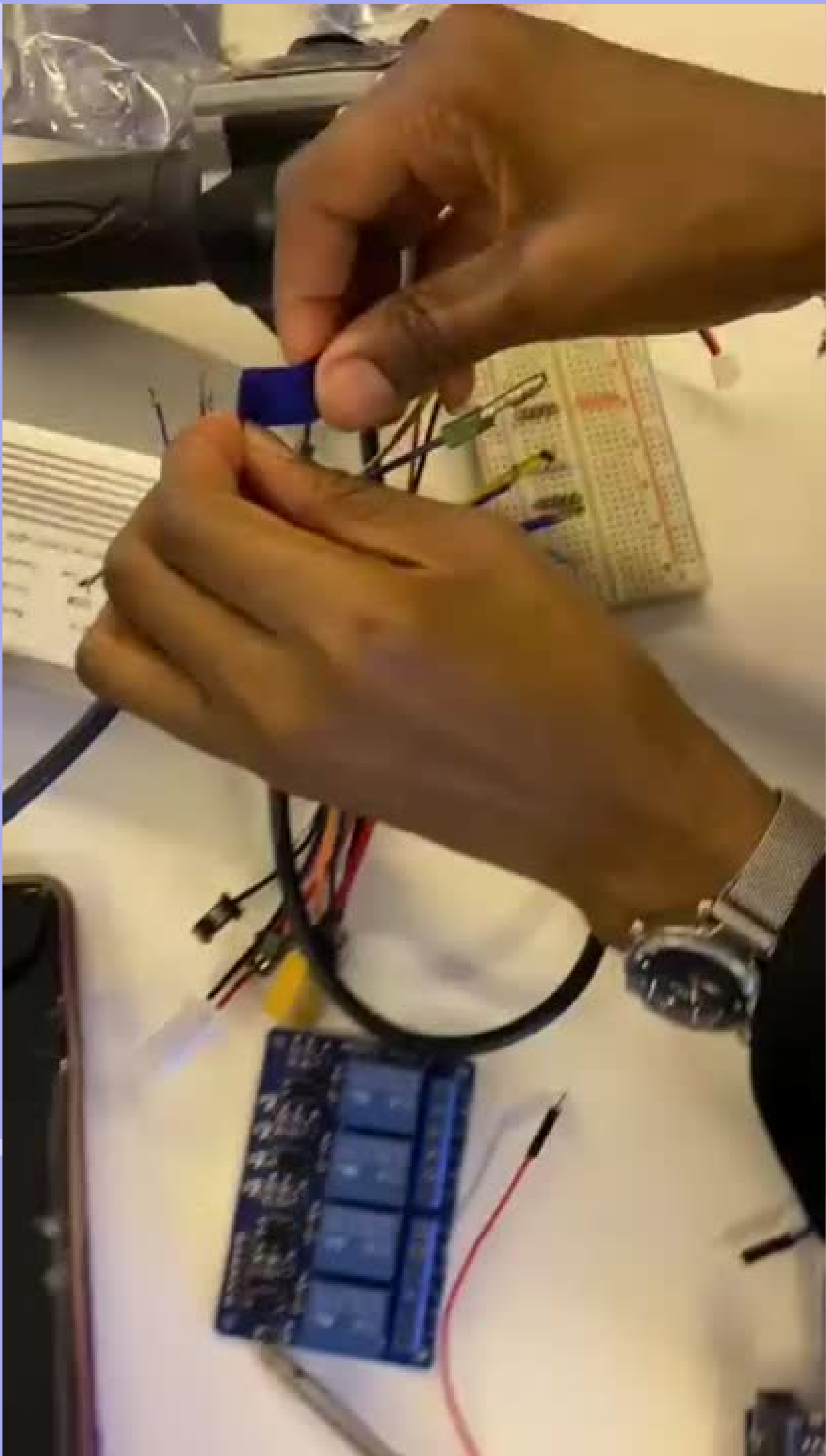
- اللون الاخضر من النوع المتين
  - اللون الازرق من النوع النحيف
- ونقوم بقطع اسلاك الموتر الزرق والاصفر  
من النوع المتين و النحيفة الاخضر والاصفر



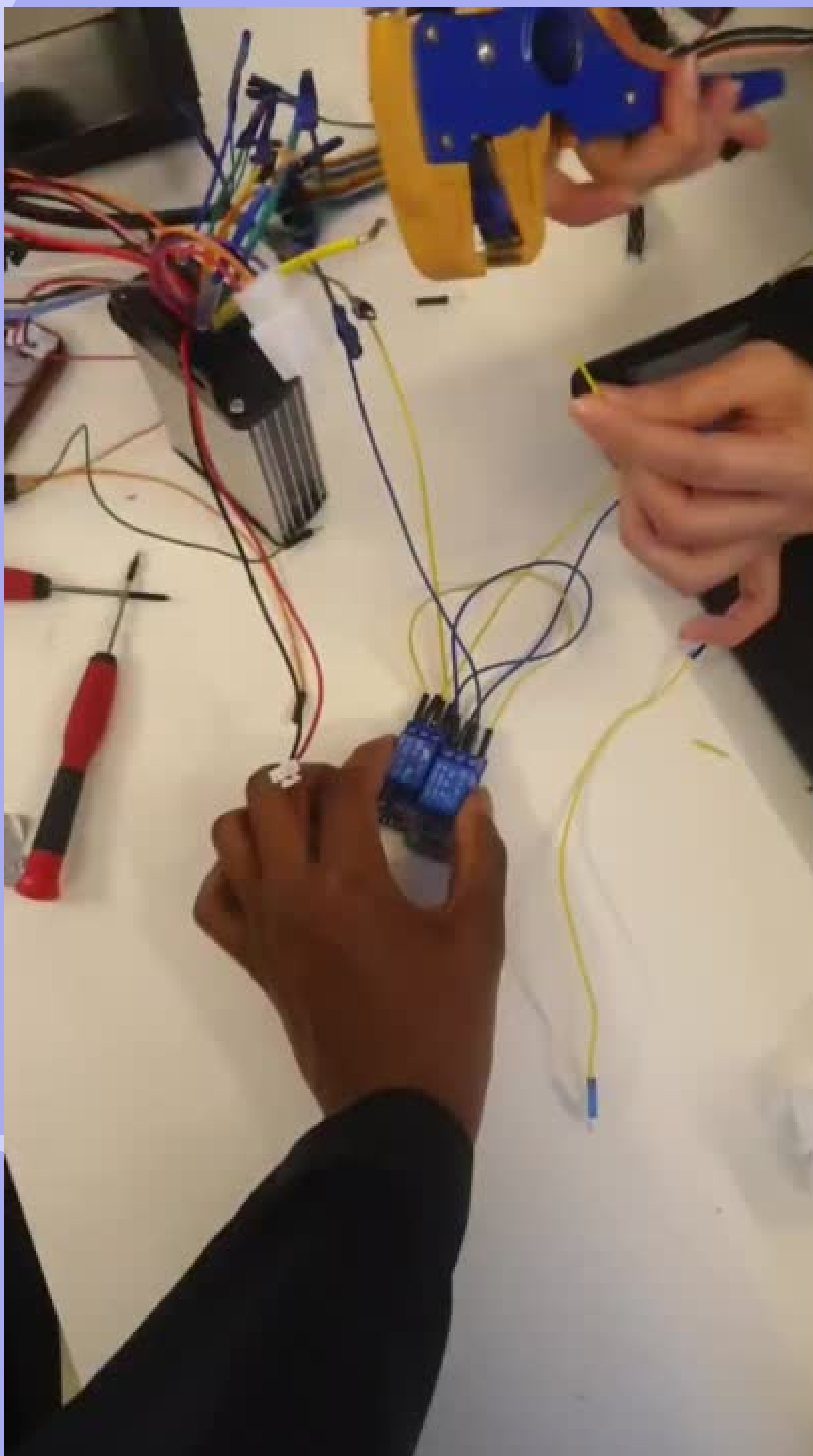


REHAB RAMADA

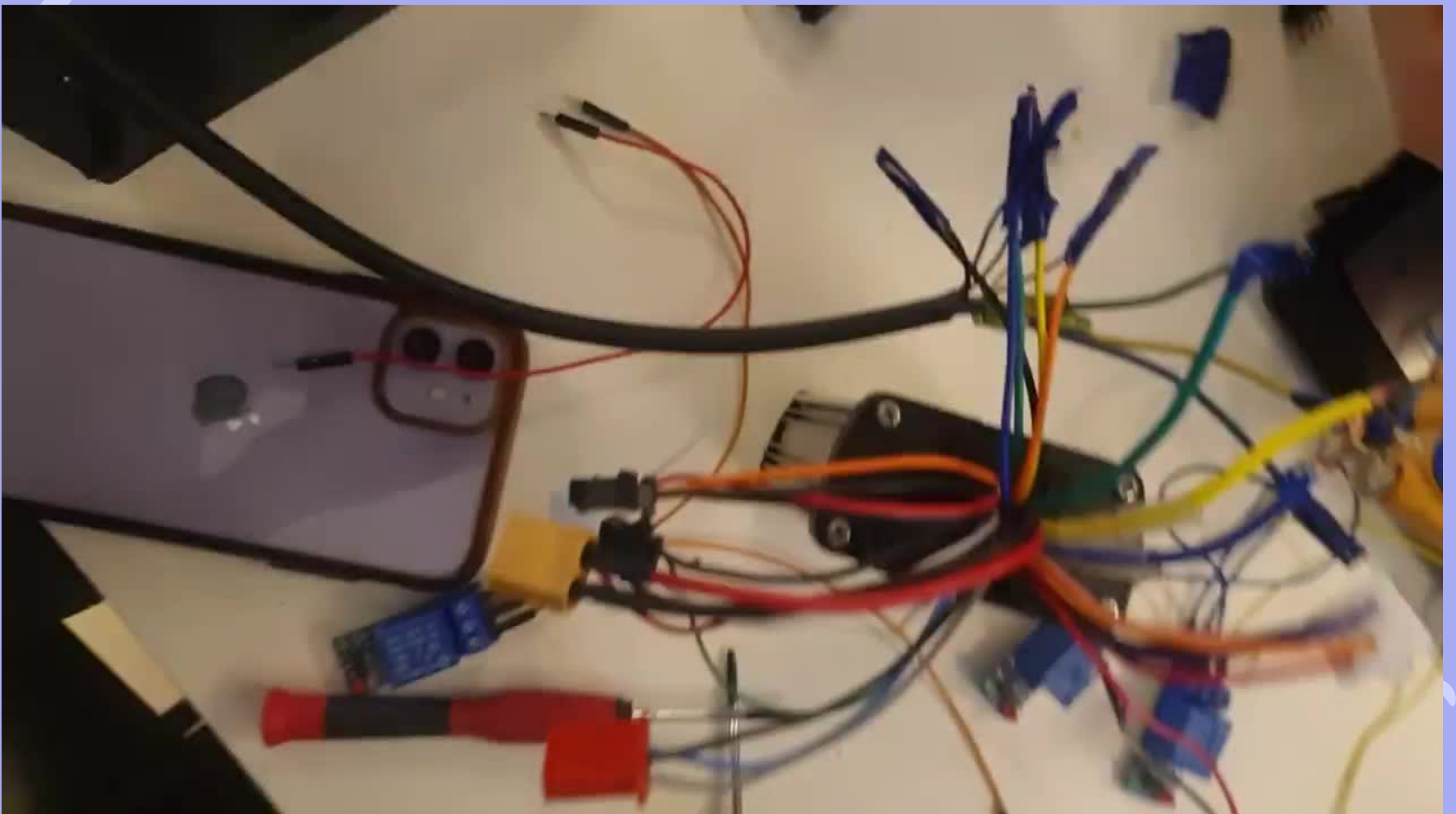
Smart Methods



**REHAB RAMADA**  
Smart Methods

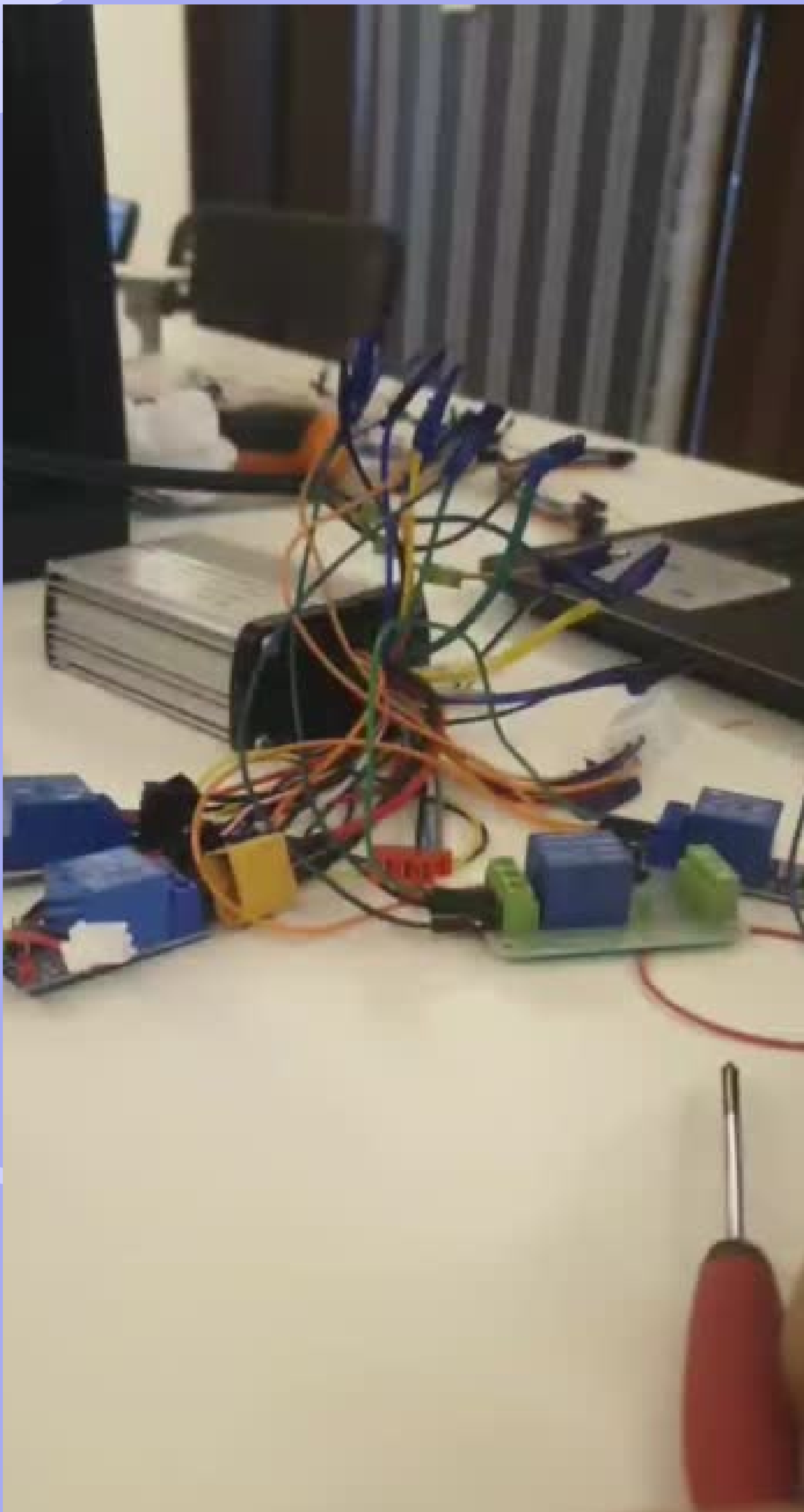


**REHAB RAMADA**  
Smart Methods

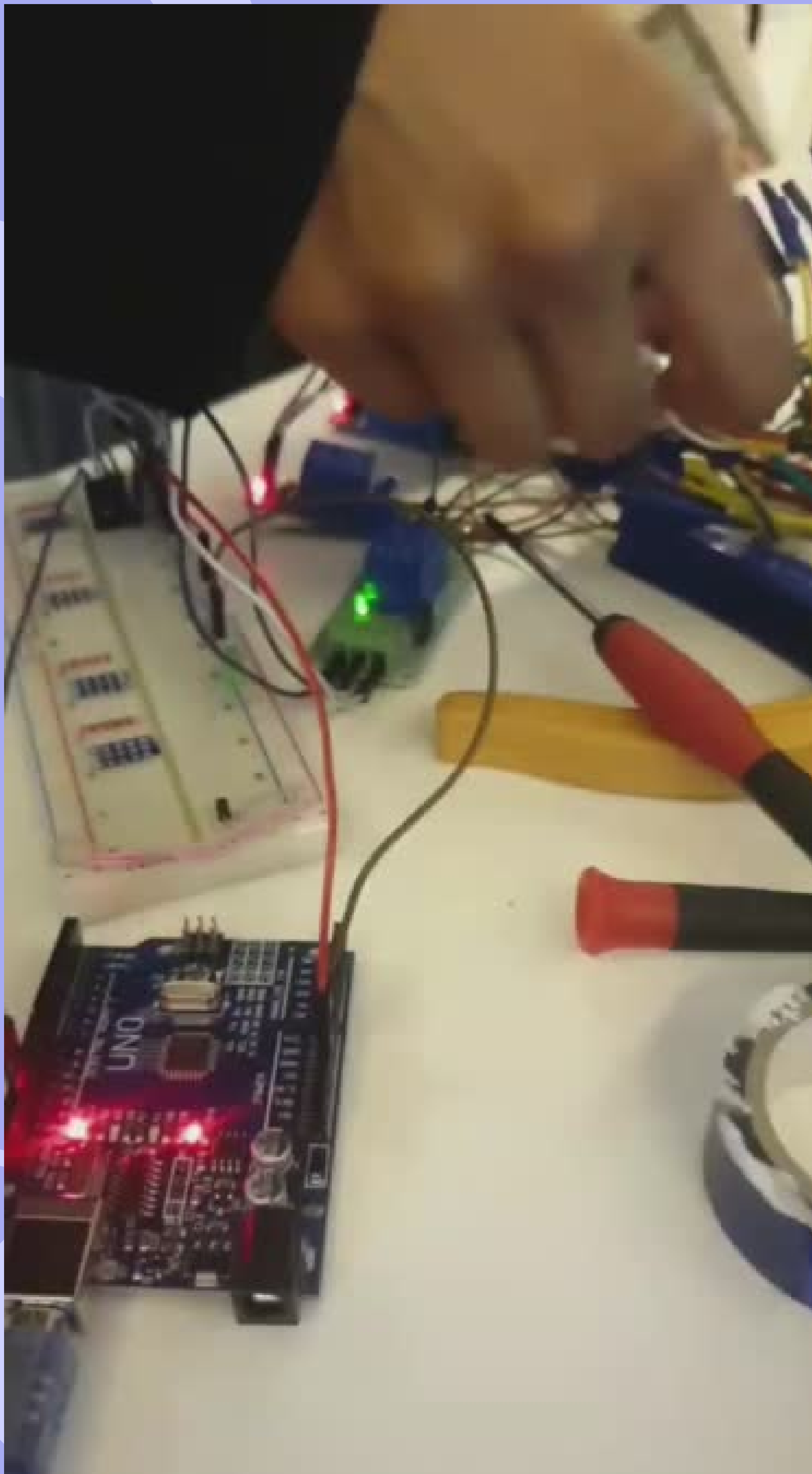


**REHAB RAMADA**  
Smart Methods





**REHAB RAMADA**  
Smart Methods

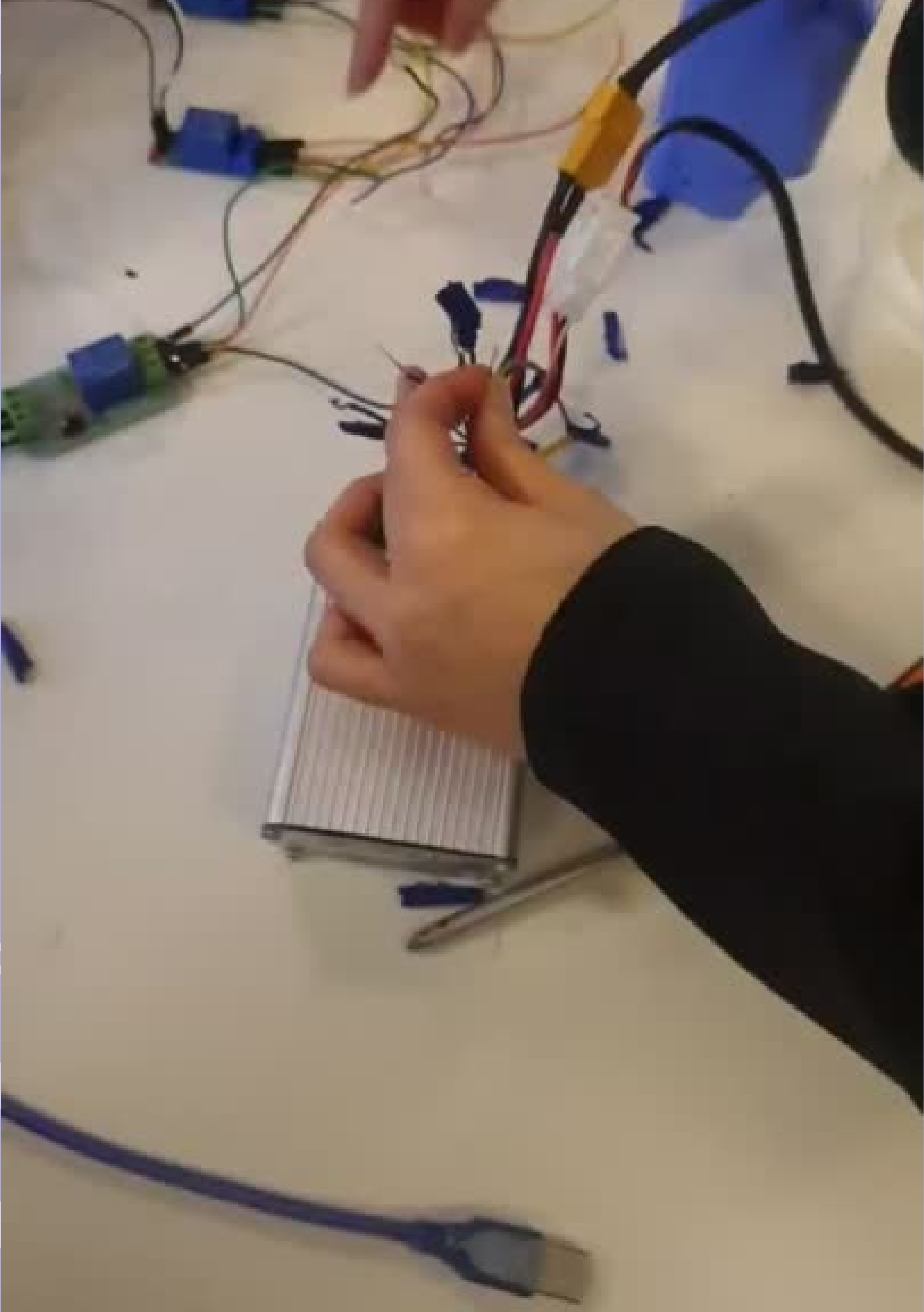


**REHAB RAMADA**  
Smart Methods



**REHAB RAMADA**  
Smart Methods

تابع المهمة هو ان يدور الكفر عكس  
عقارب الساعة ولكن لم يخالفنا الحظ  
معه



REHAB RAMADA

Smart Methods