

RainTracer 제작 안내

국민대학교






공학설계입문 (2016-2)

2조


<부품 목록>

명 칭	개 수	형 태
Ev3 본체	1개	
컬러 센서	1개	
1/2부시	6개	
초음파센서	1개	





연결페그1	16개	
라지모터	2개	
바퀴	2개	
바퀴휠	2개	
빔9	4개	


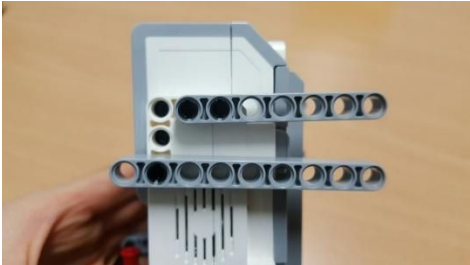



빔7	2개	
빔5	2개	
구슬	1개	
V빔	2개	
직각축컨넥터3	1개	

연결페그2	1개	
연결페그4	1개	
연결케이블25cm	4개	
축9	2개	
축10	2개	

축12	1개	
-----	----	--

<조립 단계>

단 계	설계도	설 명
1		빔5와 연결페그 1을 이용하여 EV3본체에 연결한다. 그 후, 축 10, 직각축컨넥터3, 1/2부시를 이용하여 사진과 같이 만들어준다.
2		직각축컨넥터3에 구슬을 밀어 두고, 연결페그2를 위에 꽂아준다.
3		라지모터에 축9를 끼워 넣고 양쪽에 1/2부시를 끼운 후, 바퀴를 단다.
4		장식발을 이용하여 끝을 고정시킨다.
5		축 12를 이용하여 바퀴 사이에 꽂고 그 안에 컬러센서를 끼운다.

6		빔9와 연결페그1을 이용하여 사진과 같이 두 라지모터를 고정시킨다.
7		빔9와 빔7을 연결페그를 이용하여 EV3본체에 사진과 같이 꽂아준다.
8		연결페그를 빔9, 빔7 양 끝에 꽂고 라지모터와 EV3본체를 연결시켜준다.
9		사진과 같이 라지모터에 V빔을 연결페그1을 이용하여 양쪽에 꽂고 초음파 센서와 빔5를 연결페그3을 이용하여 고정시킨 뒤, V빔 사이에 꽂은 축5에 연결한 뒤, 1/2부 시로 마무리 한다.
10		연결케이블을 꽂아주면 완성이다.