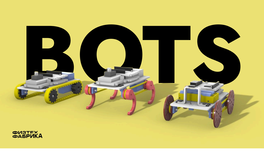


1 Задача

Построить робота без колес с дистанционным управлением для проноса шарика полосы препятствий на время.

Регистрация команды

2 Электронные компоненты

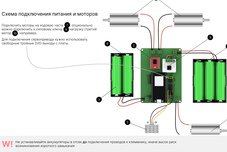
Набор на сцену можно взять напрямую в штабе

Стандартный набор	Дополнительные компоненты
1 Micro:bit (или клон CH9141BLE)	1 Контроллер, клон micro:bit (например, Yahboom)
2 Драйвер для двух моторов TB6612	1 Контроллер клон micro:bit с встроенным мотор-драйвером
1 Аккумулятор Li-ion 18650	1 Макетная плата
1 Держатель для 3 аккумуляторов	1 Провод, гибкий
1 USB кабель для micro	1 Провод, жесткий, в изоляции
1 Мотор-редуктор 300 оборотов	1 Аккумулятор 18650
1 DC мотор TB1-1480 редуктором	1 Аккумулятор Li-ion 18650 с контроллером
1 USB-хаб	1 Подшипник

3 Сборка PCB-шилда

Установить клеммники, гнезда и резисторы "снаружи", затем аккуратно и правильно с обратной стороны. Опционально припаять четыре провода пита пита для отладочных целей плюсом

4 Схема подключения питания и моторов

Проверить мотор на корректность подключения. Если при подключении проводов к клеммнику, мотор вместо двух оборотов крутится одну минуту, то нужно поменять полярность подключения мотора.

Для подключения сервомотора нужно использовать свободные боковые IO0 выводы с платы