

- پایه بلند تر قطعاتی که پلاریته دارند پایه مثبت آنهاست.

- پد های مستطیلی برای پایه مثبت است.

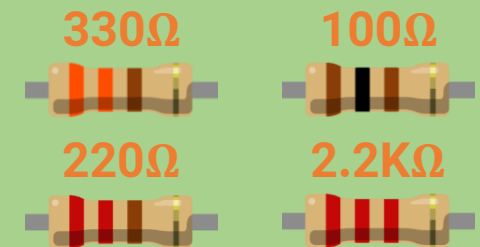
- در زیر برد با سیلک اسکرین (متن های راهنما روی برد) گیرنده ها با Dr و فرستنده ها با Dt مشخص شده اند.

- گیرنده ها و فرستنده ها برعکس هم وصل میشوند.

- بعد از مونتاژ همه قطعات ماژول تغذیه LM2596 باید به ربات پیچ شود و با سیم و کانکتور مخابراتی پین های IN+ و IN- و OUT+ و OUT- به طور متناظر از ماژول به ربات وصل شوند.

- جهت قرار گیری آردوینو طبق شکل، کانکتور Mini-USB سمت چپ ربات قرار میگیرد.

- پایه ای از دیود که سمت نوار مشکی رنگ قرار دارد منفی است و متناظراً روی بور قرار میگردد.



دیب سوئیچ تکی

فرستنده IR

گیرنده IR

مقاومت 100Ω

مقاومت 2.2KΩ

LED 3mm

مقاومت 330Ω

درایور موتور  
L298

مقاومت 220Ω

کلید راکر  
KCD11

پیچ M3 30mm

خازن 16v 1000uF

\* جای ماژول  
تغذیه DC-DC  
کاهنده  
LM2596

پل دیود شانه ای  
۲ آمپر KBP210

کانکتور نری  
دوپین مخابراتی

پاور جک مادگی  
استاندارد

Motor1

Motor2