



드론으로 배우는
프로그래밍 교실

Ch4-1. 땀판 완성



01	빵판 구성	01
	빵판 구성1	02
	빵판 구성2	03



드론으로 배우는
프로그래밍 교실

초판발행 2016년 9월 23일
지은이 이상준 | 펴낸이 CodingBird
펴낸곳 WHIT | 주소 안산시 한양대학로55 창업보육센터 B01

Published by WHIT. Printed in Korea
Copyright © 2016 CodingBird & WHIT

이 책의 저작권은 CodingBird와 WHIT에 있습니다.
저작권법에 의해 보호를 받는 저작물이므로
무단 복제 및 무단 전재를 금합니다.

01 빵판 구성

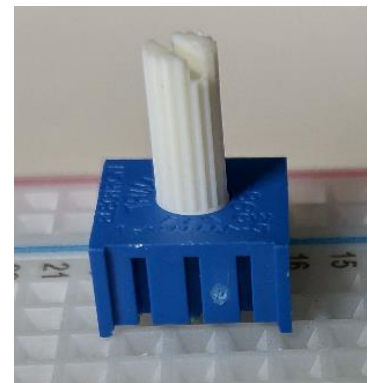
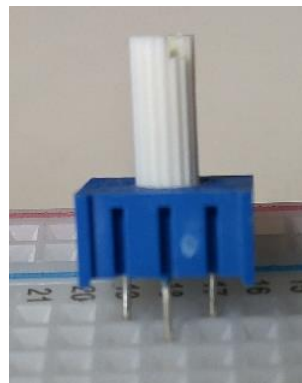
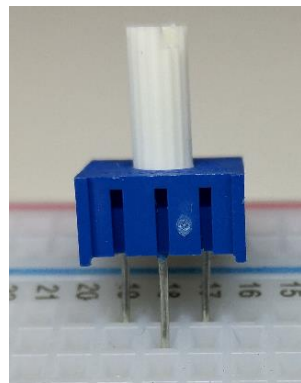


빵판(브레드보드) 최종 구성입니다.

가변저항 하드웨어 구성

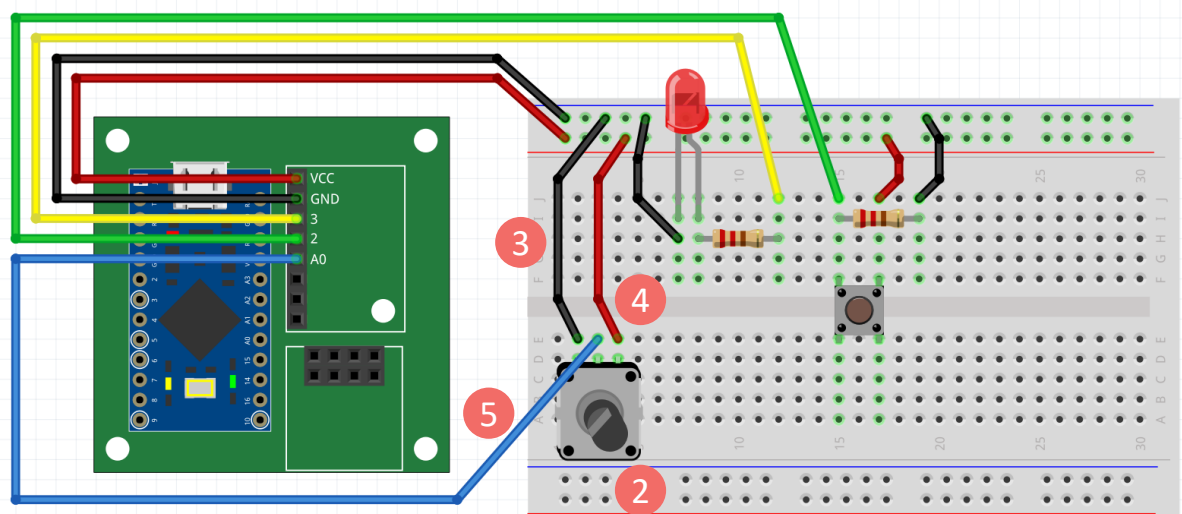
가변저항 하드웨어 구성

- 1 UBS가 연결되어 있는 아두이노를 메인 보드에 끼웁니다.(방향에 유의합니다)
- 2 가변저항을 빵판에 그림과 같이 꽂아 넣습니다.



<그림1-5> 가변저항 꽂는 법

- 3 3개의 가변 저항 다리 중 왼쪽다리를 빵판의 파란줄과 연결합니다.
- 4 3개의 가변 저항 다리 중 오른쪽 다리를 빵판의 빨간줄과 연결합니다.
- 5 3개의 가변 저항 다리 중 가운데 다리를 메인 보드의 A0핀(위에서 5번째)에 연결합니다.



<그림1-6> 베이스 보드와 가변저항 연결

꿀TIP

가변저항 연결

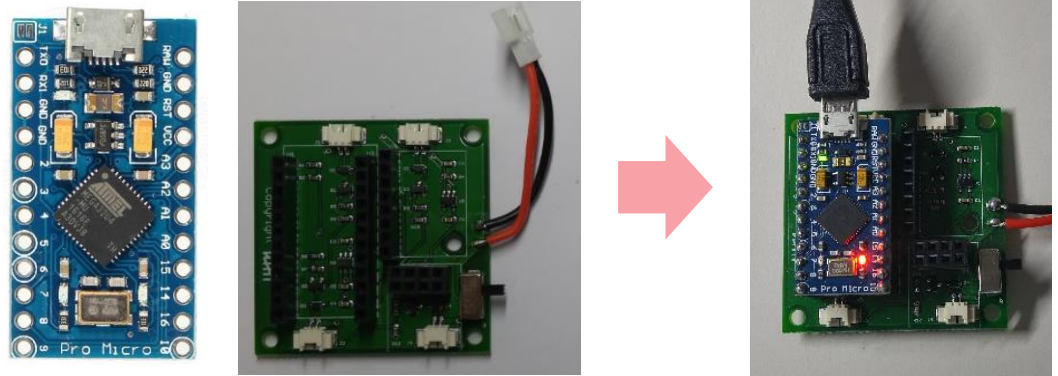
가변저항의 가운데 다리로 신호를 받아야 합니다.

fritzing

가변저항 하드웨어 구성

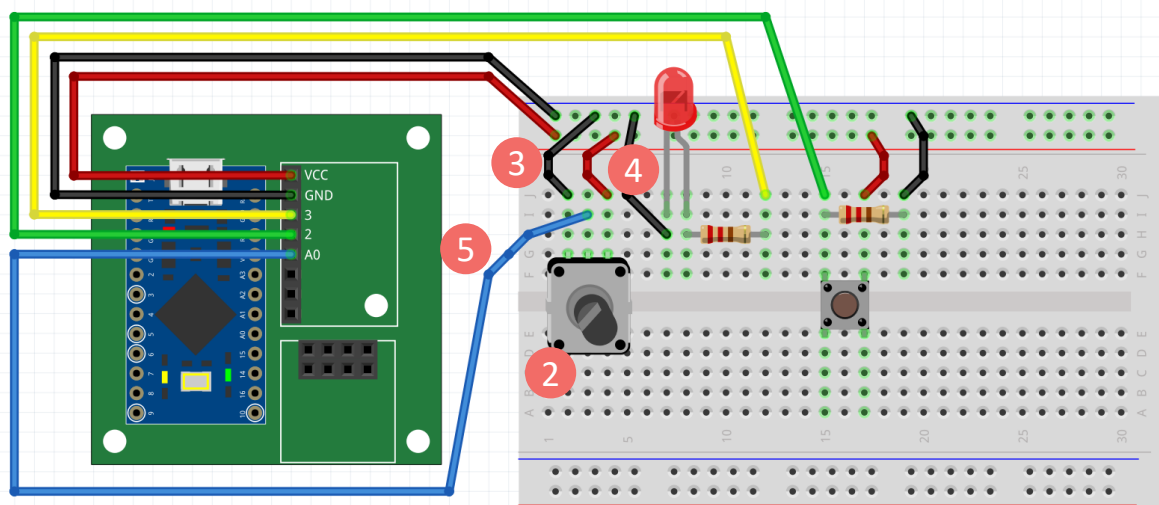
가변저항 하드웨어 구성

- 1 UBS가 연결되어 있는 아두이노를 메인 보드에 끼웁니다.(방향에 유의합니다)



<그림1-5> 아두이노와 메인 보드 연결

- 2 가변저항을 빵판에 그림과 같이 꽂아 넣습니다.
- 3 3개의 가변 저항 다리 중 왼쪽다리를 빵판의 파란줄과 연결합니다.
- 4 3개의 가변 저항 다리 중 오른쪽 다리를 빵판의 빨간줄과 연결합니다.
- 5 3개의 가변 저항 다리 중 가운데 다리를 메인 보드의 A0핀(위에서 5번째)에 연결합니다.



<그림1-6> 베이스 보드와 가변저항 연결

꿀TIP

가변저항 연결

가변저항의 가운데
다리로 신호를 받아야
합니다.