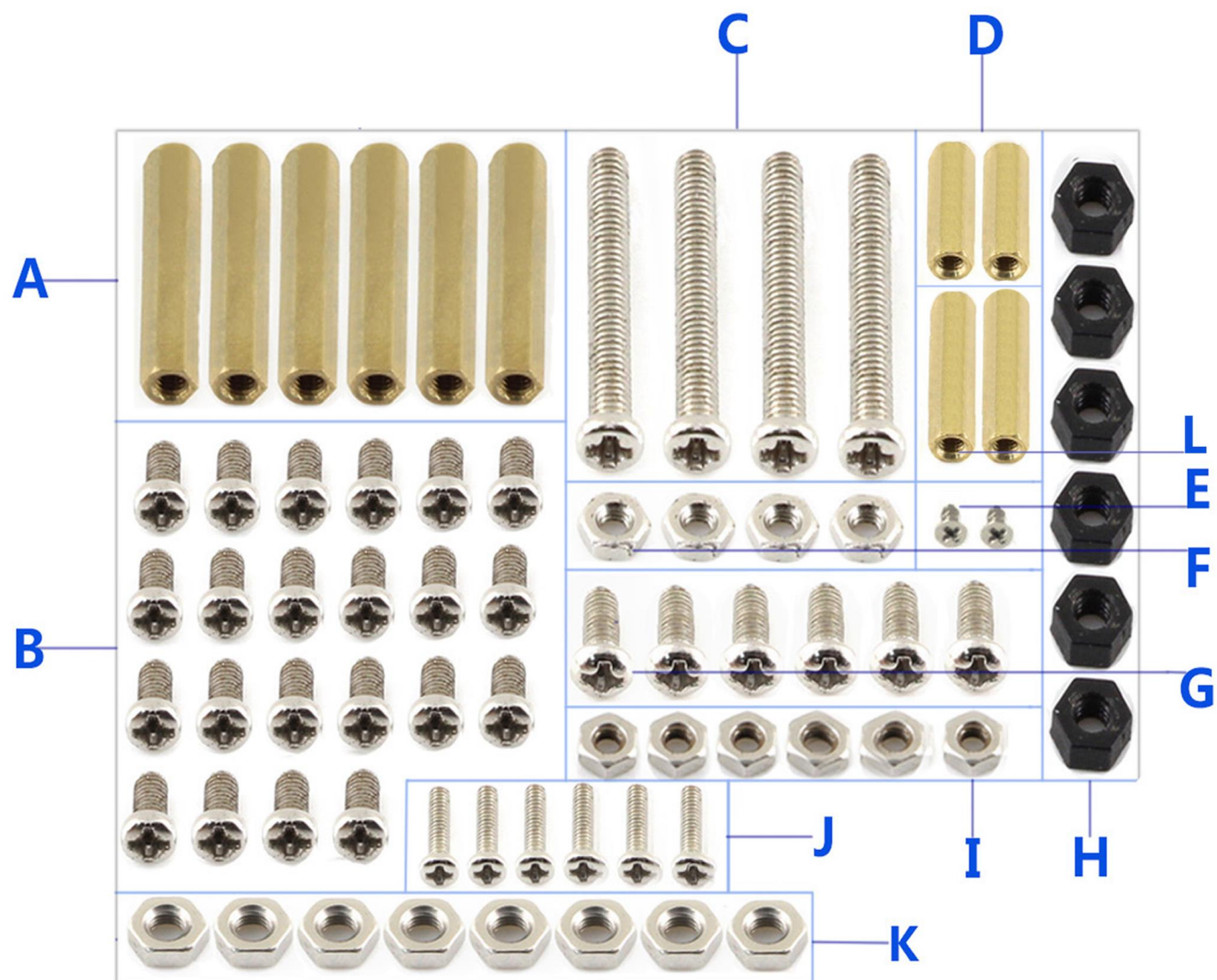
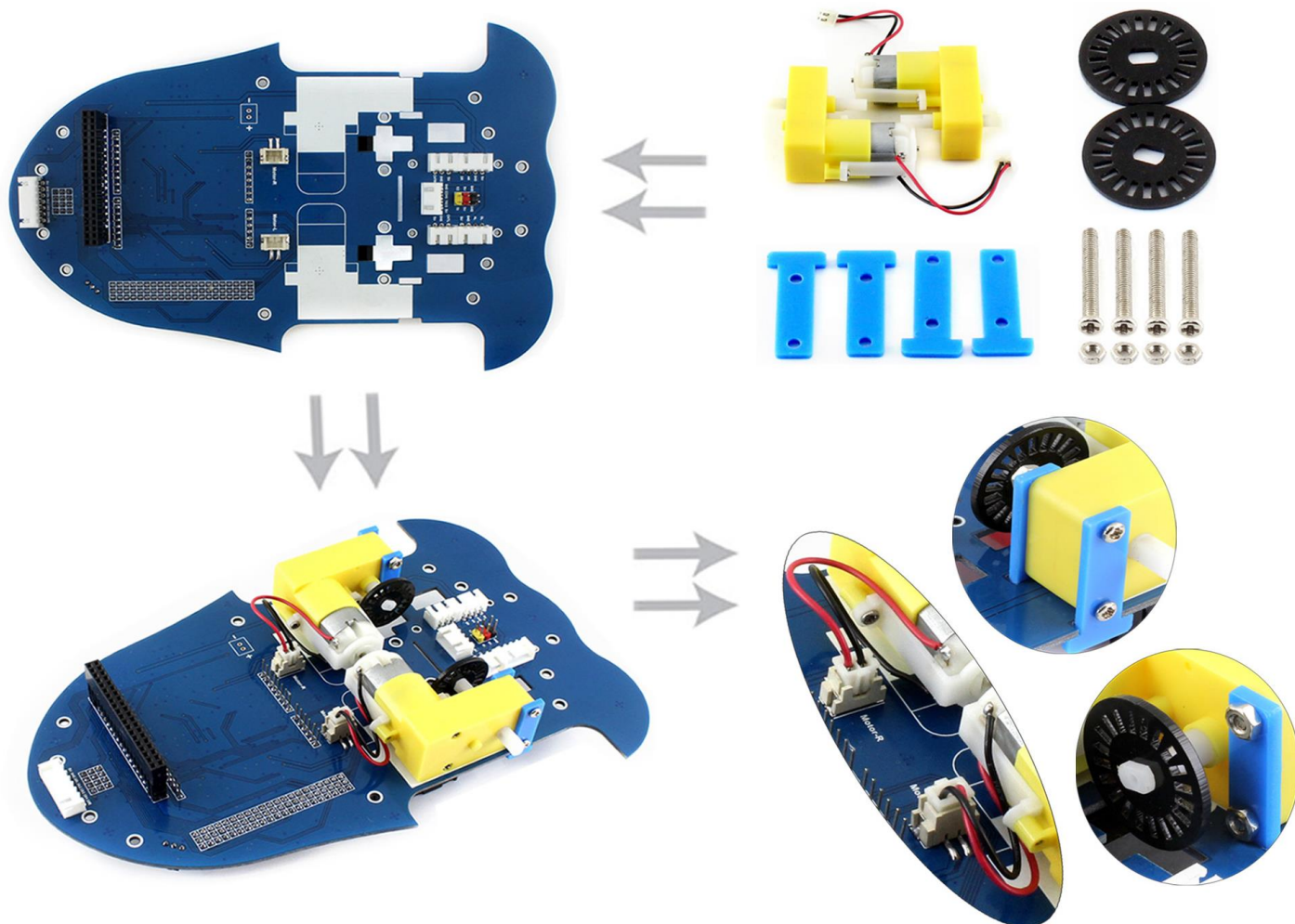


AlphaBot 组装图

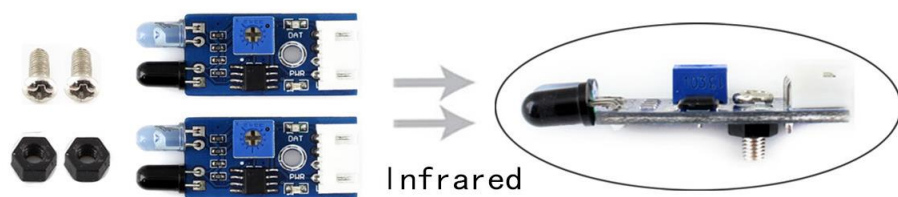


第一部分：AlphaBot 底板的组装

① 用电机固定板将电机固定在 AlphaBot 底板上，使用(C)和(F)，接上编码盘。



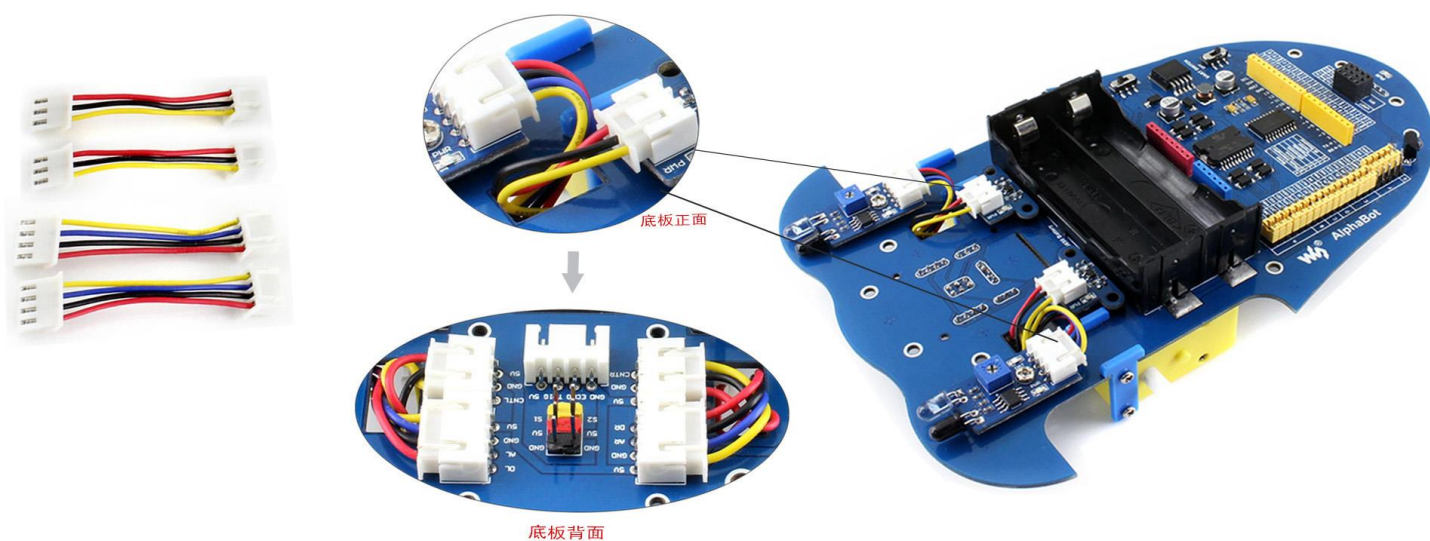
②用(G)和(H)将 Infrared 传感器固定。



将 Infrared 传感器和 Photo 传感器，固定到 AlphaBot 底板上，Infrared 传感器要用(K)固定，Photo 传感器直接插入 AlphaBot 底板上即可，不用螺丝固定。



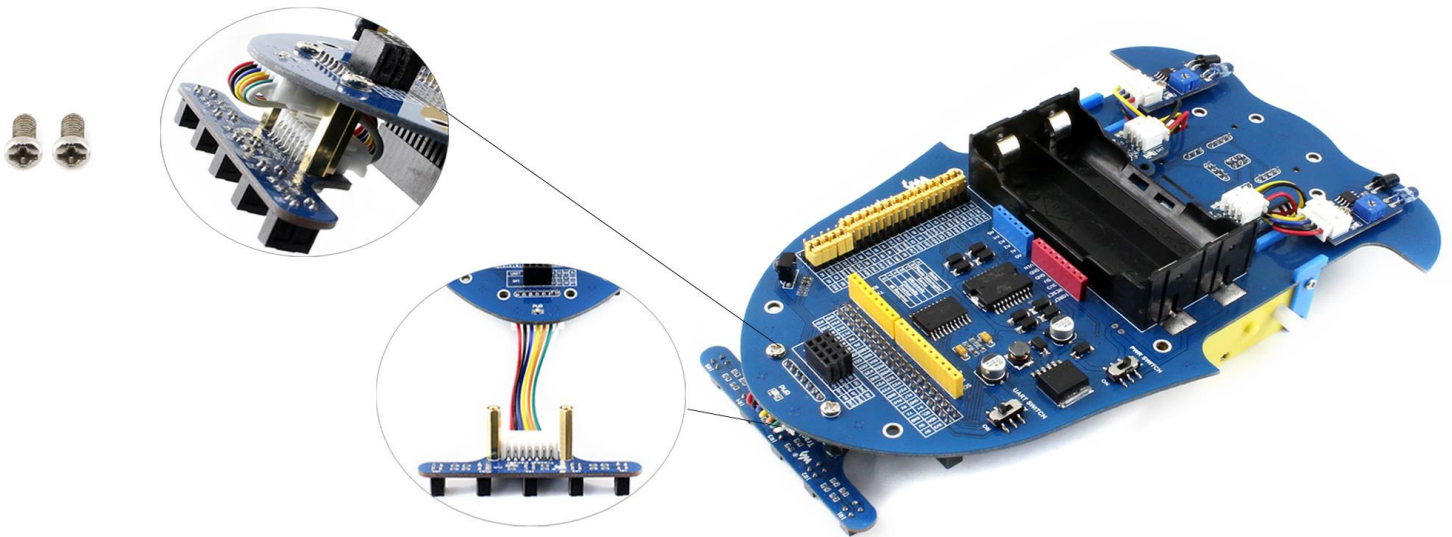
分别用 XH2.54 4cm 4Pin 杜邦线连接 Infrared 传感器和 XH2.54 4cm 3Pin 杜邦线连接 Photo 传感器。



③ Tracker 传感器接上 XH2.54 4cm 7Pin 杜邦线，并用**(B)**固定**(D)**。



XH2.54 4cm 7Pin 杜邦线另一端接到 AlphaBot 底板，用**(B)**将 Tracker 传感器固定到 AlphaBot 底板。



第二部分：超声波组件的组装



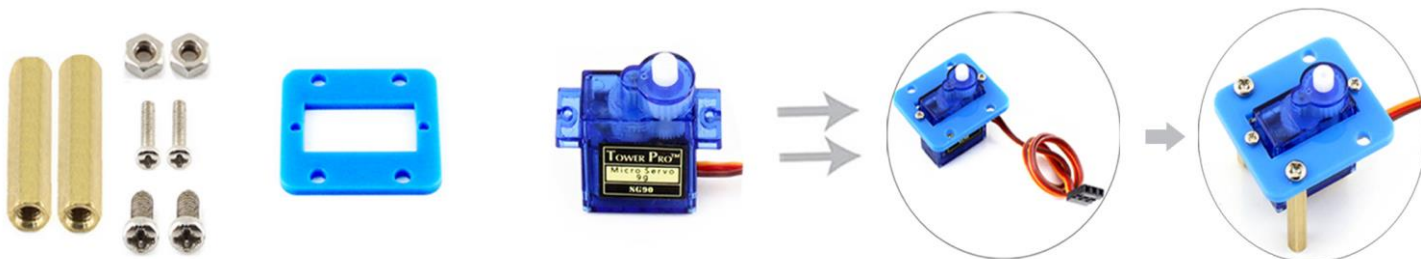
舵机套件



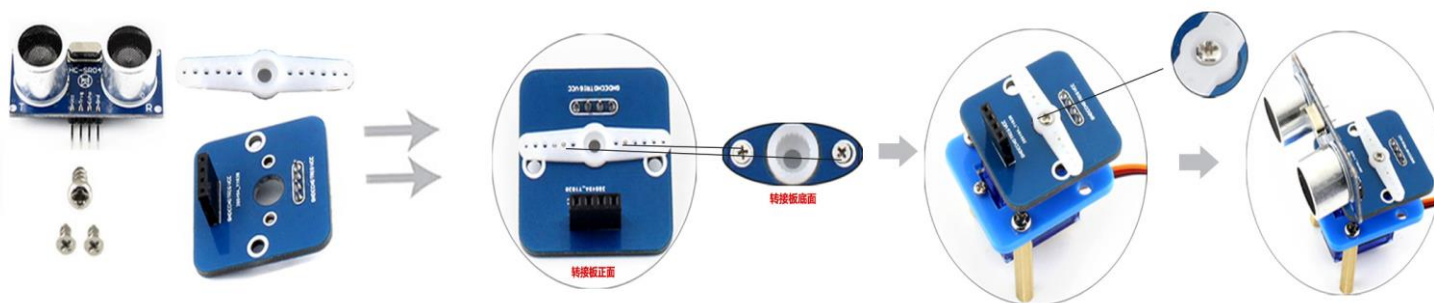
云台套件

温馨提示：图中的c.跟b.在削正完美时，请小心切割！

④用(I)和(J)将舵机板固定在 SG90 舵机上，再用(L)和(B)固定在舵机板前面的两个孔。



将(E)固定双向摇臂到超声波转接板上，接着将超声波转接板装在 SG90 舵机上，用(1.)螺丝固定，最后把超声波传感器插到超声波转接板上。



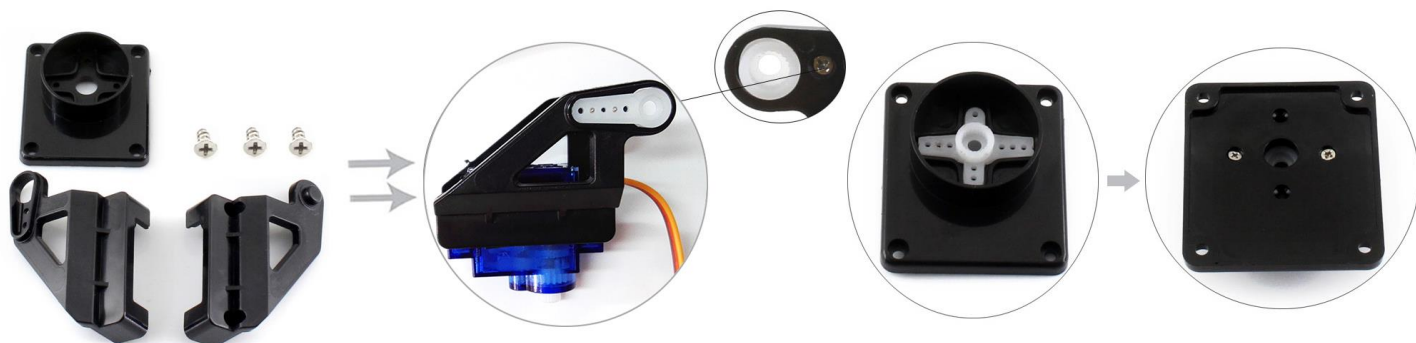
第三部分：摄像头云台组件的组装



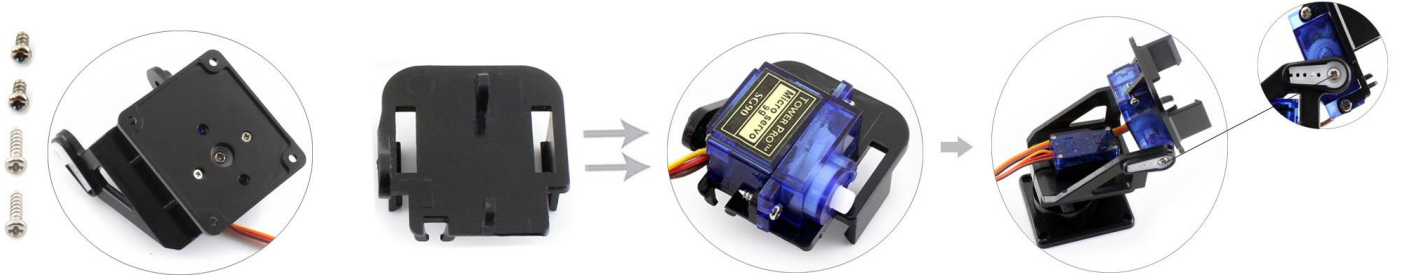
⑤ 用(f.)支架和(g.)支架将一个舵机夹在中间，注意舵机转头的方向，并用(7.)螺丝固定。



将(c.)支架单向摇臂削掉一点放在(g.)支架的位置，用(5.)螺丝固定。再把(b.)十字摇臂削小一点，放在底座A型的位置。背面用(5.)螺丝固定。



将安装好的舵机插到(d.)支架里面的(b.)十字遥臂，并在之间固定(1.)螺丝。用另一个舵机固定在(e.)支架，使用两个(7.)螺丝固定。(e.)支架以及舵机接到(f.)支架和(g.)支架，并用(1.)螺丝固定。

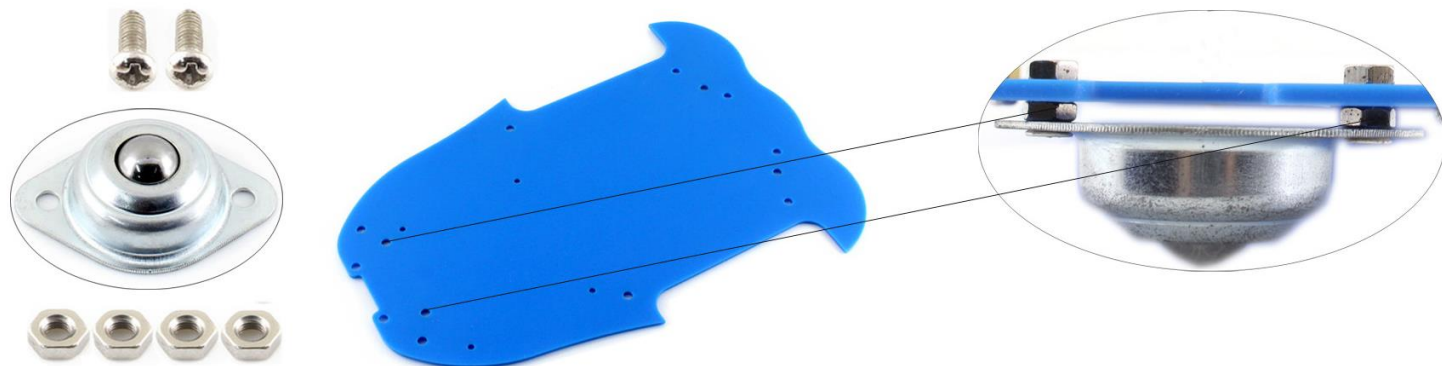


最后将树莓派摄像头接上 25Pin FFC (异向)排线 ,并把摄像头夹在(e.)支架中。

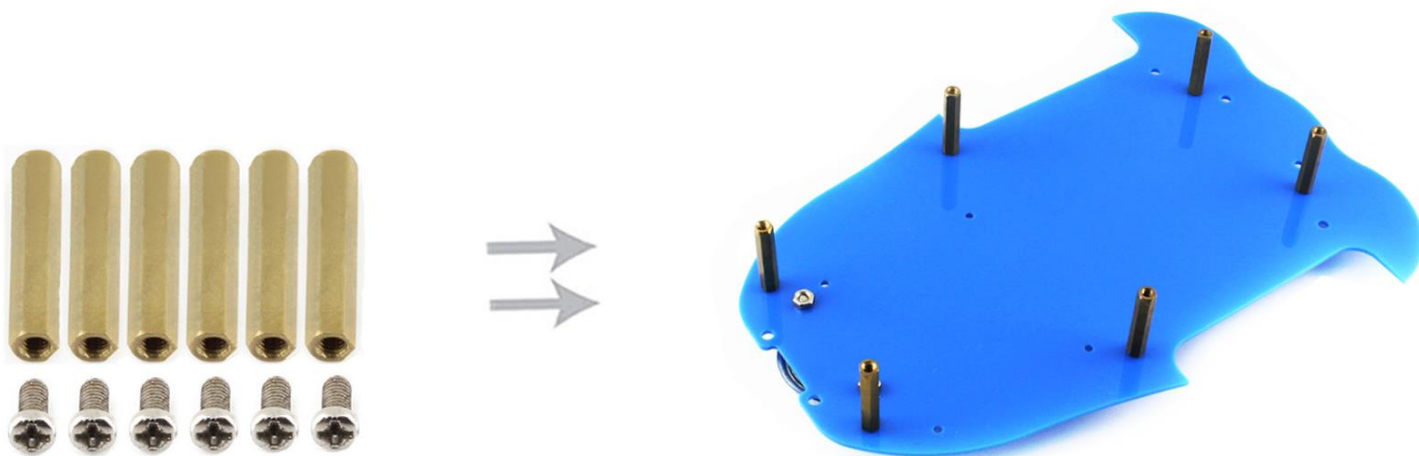


第四部分：亚克力底板的组装

⑥ 用两个(G)和四个(K)将万向滚轮固定到亚克力底板上。

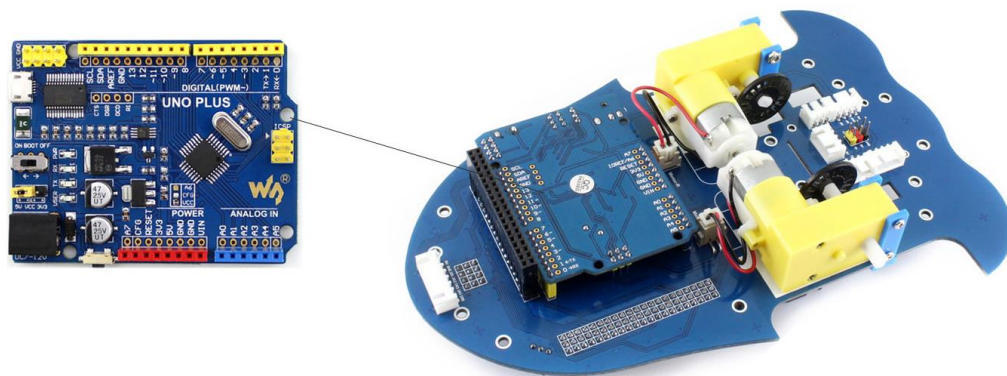


用六个(A)和六个(B)固定在亚克力底板上。

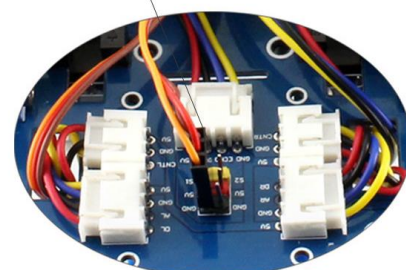
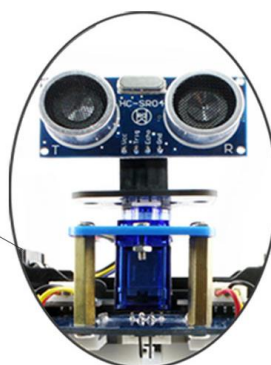
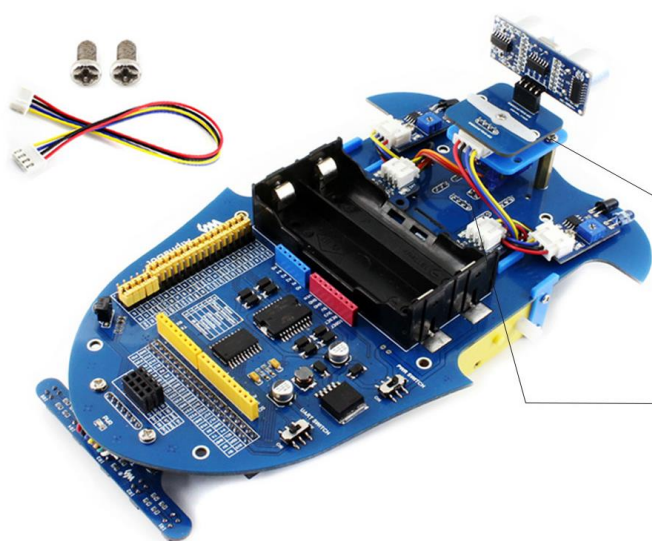


第五部分：整车组装

⑦ Arduino 套餐 将 Arduino 插入 AlphaBot 底板上。



用**(B)**将整个安装好的超声波模块固定在 AlphaBot 底板上，最后把 XH2.54 20cm 4Pin 线插到超声波转接板上。**(将舵机线接到舵机 S1 接口，棕色对黑色，红色对红色，黄色对黄色)**

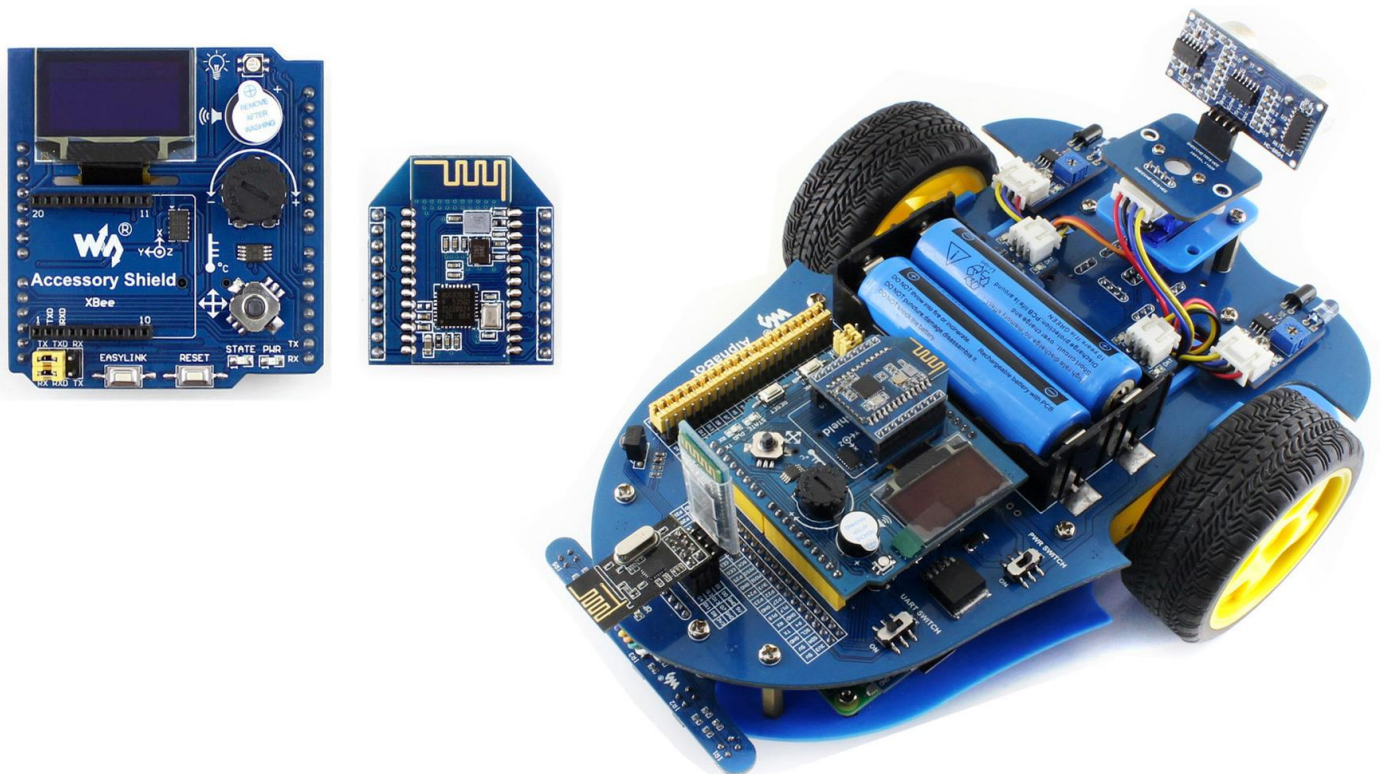


底板背面

用(B)把亚克力底板固定到 AlphaBot 底板正面，最后接上轮子。

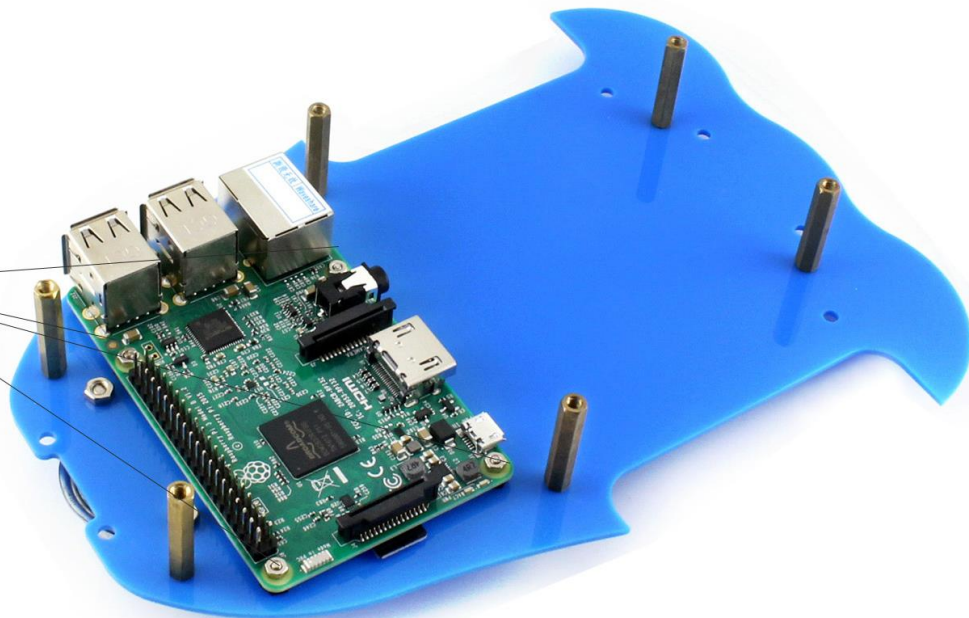


如果是蓝牙套餐，还可以接上 Accessory Shield 和 Dual-mode Bluetooth。



⑧ Raspberry Pi 套餐

用(H)、(I)和(J)将树莓派固定在亚克力底板上。(H)作为固定垫，垫在树莓派和亚克力中间。



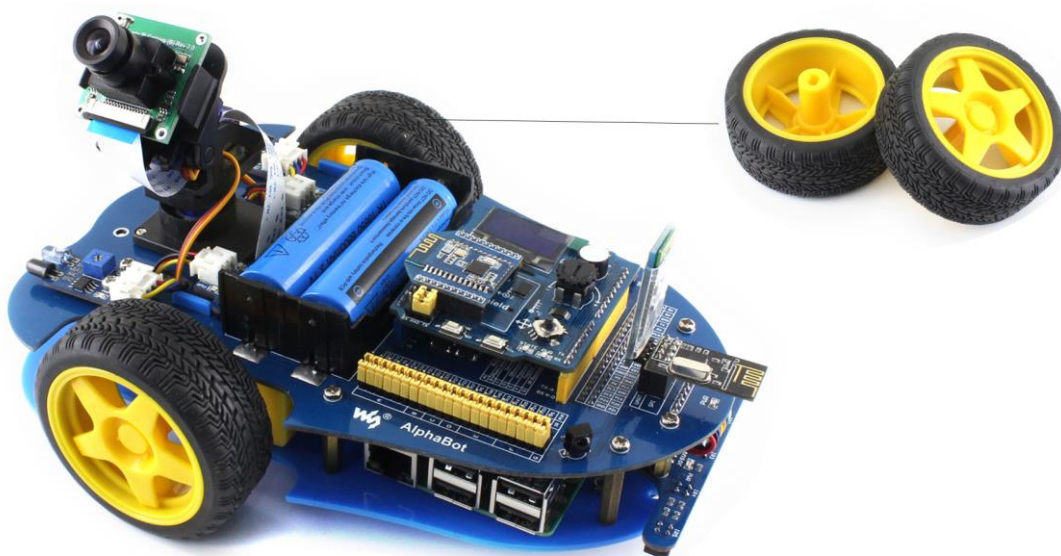
将摄像头云台套件固定在 AlphaBot 底板头部，使用(6.)和(4.)固定。摄像头排线通过排线孔接到树莓派底板上，再用(B)将亚克力底板固定到 AlphaBot 底板上。



排线孔



最后接上轮子。



此外，Arduino 和树莓派可以同时接入，通过串口通信协同工作。

