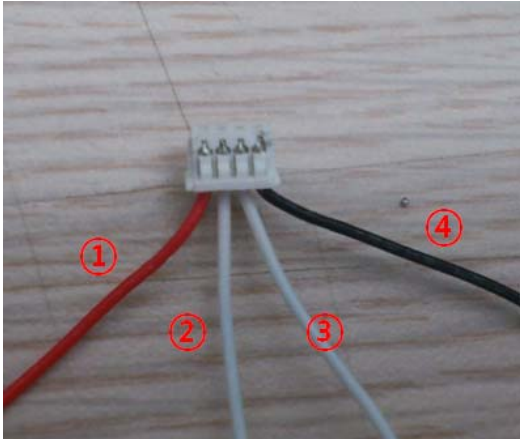


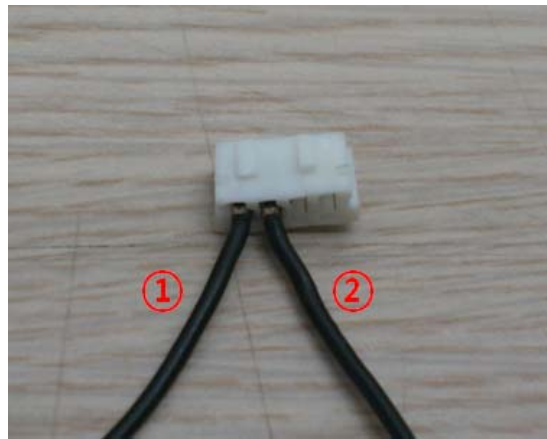
지능형 SoC 로봇워 2012

바이올로이드-두뇌보드 Interface 정보

1. 케이블 만들기



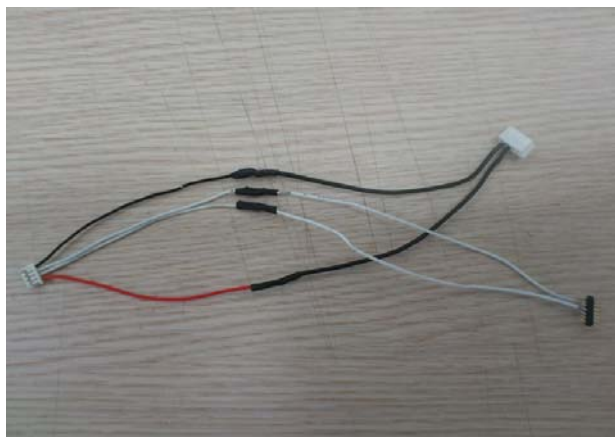
<두뇌보드 커넥터>



<호비스라이트 커넥터>



<1.27mm 7pin 핀헤더>



<완성된 케이블>

1) 두뇌보드 커넥터와 호비스 커넥터 케이블 연결

두뇌보드 커넥터 1번 ----- 호비스 커넥터 2번

두뇌보드 커넥터 4번 ----- 호비스 커넥터 1번

2) 두뇌보드 커넥터와 1.27mm 7pin 핀헤더 연결

두뇌보드 커넥터 3번 ----- 1.27mm 7pin 핀헤더 3번

두뇌보드 커넥터 2번 ----- 1.27mm 7pin 핀헤더 4번

2. 케이블을 로봇에 장착 및 두뇌보드 연결

1) 호비스 커넥터를 제어기의 4Pin 커넥터에 연결한다.



<CM-510>

2) 1.27mm 7pin 헤더핀을 그림과 같이 제어기 뒷면 커넥터에 연결한다.



3) 두뇌보드 커넥터를 두뇌보드의 J7번 커넥터에 연결한다.

