マイコン搭載で障害物を避けて自動走行します 自走式赤外線センサ付きロボットキット 迷わんダッシュ まよ [キット] WK-MAY01

Y95

CODE1943-248 第5版 130613 xxxY

概要

3方向に赤外線を送信して受信した信号をマイコンで読み とりモータを制御します。

制御は左右独立で右旋回、左旋回、前方直進、後方直進が可能になっています。(マイコンによる自動制御です)

人の操作を介さずに袋小路(行き止まり)から方向転換して 自動で脱出が可能です。

6軸の専用ギヤボックスが付いています。軸先端はタイヤ型、虫の足型の2種のうちから選択する事ができます。

比較的パーツ点数が少ないので初心者の方でも3~4時間程度で製作可能です。

お客さまへ

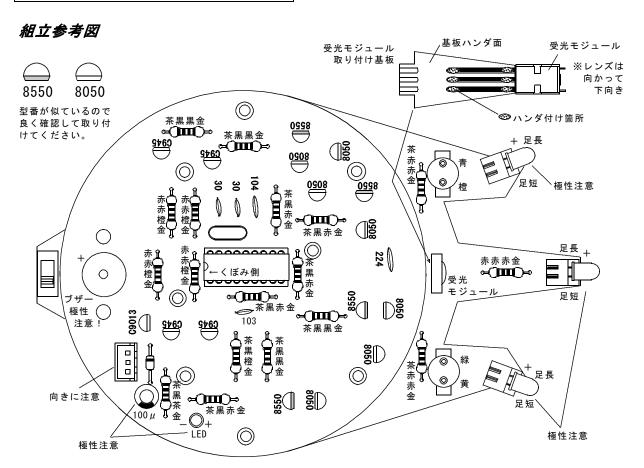
ワンダーキット(共立電子産業㈱)、販売元、再販業者では、お客さまに対し、本商品がお客さまの特定の目的にかなうこと、他の製品に対して侵害なき事を一切保証する事はできません。また、いかなる状況下、法律上、契約上のもとにおいて、間接的、付随的、あるいは結果的に生じた、いかなる種類の損害に対しても一切の責任を負えません。あらかじめご了承の上、ご利用ください。

仕様

電源電圧 6V(単4型 電池×4) [回路 6.0V, モータ 4.5V] 平均 約400mA 消費電流 (電子回路部 約30mA、モータ 約370mA) ※モータにかかる負荷によって変動します マイコン 型式:SN8P1602B 動作周波数[クロック]:4MHZ センサ 赤外線センサ 赤外線送信:赤外発光LED×3 赤外線受信:受光モジュール×1 センサ検出距離:約150mm ※感度の調整はできません ※物体検出時:「ピッ」音有り モータ 制御数: 2個 制御 : 正転、逆転 定格電圧: DC4.5V W150 D151 H97 mm 外形サイズ (各最大長箇所)

※仕様は予告なく変更する事がありますのでご了承ください。

※当キットに電池は付属しておりません。別途お買い求めください。



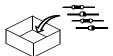
1. パーツチェック

下記リストでパーツをチェックしてください。

リスト中の口にチェックを入れましょう。



>>☆ パーツは小さな物もあり、なくしやす いので袋から出した後は小皿などに入 れて組み立て作業にかかりましょう。

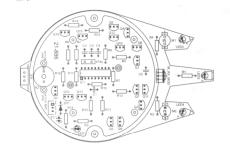


商品の管理には万全を期していますが万が一「欠品」 があった場合は、お手数ですが下記までご連絡ください。

TEL 06-6644-4447 (代) FAX 06-6644-4448

ワンダーキット 製造部 まで

□基板



受光モジュール基板



□本体カバー



抵抗

□ 10Ω 茶黒黒金 × 4 □1.2KΩ 茶赤赤金 × 2 × 1

□2.2KΩ 赤赤赤金 □100Ω 茶黒茶金 × 1 □ 1KΩ 茶黒赤金 × 5

□ 10K Ω 茶黒橙金 × 1 □22KΩ 赤赤橙金 ×4

トランジスタ

□ 8050 × 7 □ 8550 ×4

□ 9013 ×1 □ C945 × 4 セラミックコンデンサ □ 30 × 2

□ 103 ×1 □ 104 × 3

□ 224

LED 赤

 \Box ϕ 5mm \times 1



ブザー

□ 黒 ×1



ΙC

× 1

ICソケット



赤外LED 透明

□ × 3

LEDホルダ □ × 3



受光モジュール

□ ×1



ツェナーダイオード

□ 3.9V ×1



電解コンデンサ

 \square 100 μ F × 1



水晶

☐ 4.000MHz × 1



電源コネクタ □ 3P ×1



ビニールパイプ

□ × 2



ピン □ ×4

スライドスイッチ

□ × 1



電池ボックス

□ × 1



コネクタ付きワイヤ・

× 1 緑 × 1 青 × 1

橙 皿ねじ $\square \phi 3 \times 6$ mm $\times 2$



なべねじ

 $\square \phi 3 \times 6$ mm $\times 4$

ナット





□10mm ×2

 $\square \phi 3mm \times 2$



2. 組立

- パーツの取り付けは組立参考図を見ながら番号順に行ってください。
- パーツは無理のない範囲で基板に当たるまで、きちんと差込、ハンダ付けしてください。
- ペーストは絶対に使わないでください。

ℂ戸 部品の取り付けが間違っていないかどうか、また、ハンダ付け不良や、ショートがないかどうかを良くチェックしながら 作業を進めていってください。

1. 抵抗

□R 1 2.2K(赤赤赤金)

22K(赤赤橙金) $\square R 2$

□R 3 1.2K(茶赤赤金)

□R 4 1.2K(茶赤赤金)

□R 5 1K(茶黒赤金)

□R 6 22K(赤赤橙金)

□R 7 1K(茶黒赤金)

□R 8 1K(茶黒赤金)

□R 9 1K(茶黒赤金)

□R10 1K(茶黒赤金)

□R11 10 (茶黒黒金)

□R12 10 (茶黒黒金)

□R13 10 (茶黒黒金)

□R14 10 (茶黒黒金)

□R15 10K(茶黒橙金)

□R16 22K(赤赤橙金) □R17

22K(赤赤橙金) □R18 100 (茶黒茶金)

2. ツェナーダイオード

 \square ZD1

向きに注意!



取付方向なし

まっすぐに

差し込む

3. 水晶

□XTAL



非常に壊れやすいので衝撃を与えない でください。(固い床面に落下させる などでも破損の原因となります。)

4. ICソケット

□ IC1



5. セラミックコンデンサ

□C1 103

□ C2 30

□ C3 30 □ C4 104

□ C5 224 極性なし

まっすぐに 差し込む

6. 電源コネクタ

 \square BAT



7. 赤外LED・LEDホルダ

□LED2 □LED3

□LEDホルダ □LEDホルダ □LED4 □LEDホルダ









※LEDには極性が有ります。

足の長い短いを良く確認して取り付けてください。 逆に接続するとまったく機能しませんのでご注意ください。

8. LED(赤)

□LED1

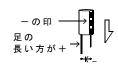
足の短い方側が「K」マ 一ク側になるように取り 付けしてください

取付方向注意!



9. 電解コンデンサ

□EC1 100 μ F



10. スライドスイッチ □SW

> 取付方向なし まっすぐに 差し込む



11. ブザー □BZ1

取付方向注意!



12. トランジスタ □Q 1

8050 □Q 9 8050 □Q 2 9013 □Q10 8050 $\square Q$ 3 8050 8050 □Q11 □Q 4 8050 □Q12 8050

□Q 5 8550 □Q13 C945 8550 □Q 6 □Q14 C945 8550 □Q 7 □Q15 C945

□Q16

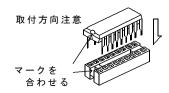
C945

取付方向注意

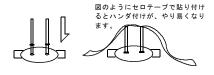
□Q 8

8550

13. ICの取り付け □ IC1



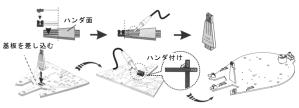
14. ピン □M1 ×2個 □M2 ×2個



15. 受光モジュール □ IR RX MOD

図のように受光モジュール用基板にハンダ面から取り付けハンダ付けしてください。

受光モジュール用基板は図の差込口に差し込みハンダ付けしてください。



ここから先の製作にはギヤボックスを必要とします。ギヤボックスを組み立てていない場合は先に組み立ててください。 ギヤボックスの組立は別紙の組立説明書を参照ください。

16. モータの配線

ギヤボックス内のモータに配線します。

□コネクター付きワイヤー 黄

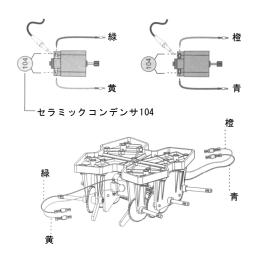
□コネクター付きワイヤー 綺

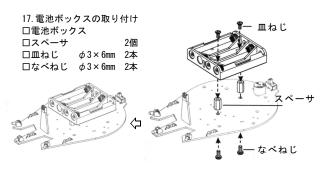
□コネクター付きワイヤー 青

□コネクター付きワイヤー 橙

□セラミックコンデンサ 104 × 2

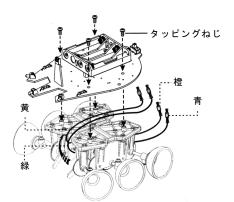
図のようにモータに、それぞれワイヤーとセラミックコンデンサを取り付けてください。



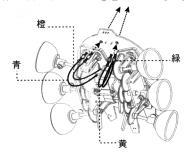


18. ギアボックスと基板の接続 □タッピングねじ φ3×7mm (ギアボックス付属のねじ)

図のように「黄」「緑」の配線を基板の下に通してください。それから基板をねじ止めしてください。



基板後面の穴よりワイヤーを通してください。



19. モータの配線

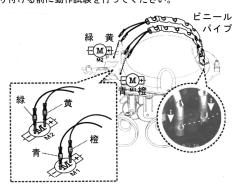
ロビニールパイプ ×2

モータの配線を行います。

ワイヤーをビニールパイプに通し図のようにM1、M2のピンに差し込んでください。

組立作業はこれで終了です。

カバーを取り付ける前に動作試験を行ってください。



3. 動作試験

本体カバーを取り付ける前に「動作テスト」をします。 単4電池 4本をご用意ください。

「基本動作のチェック」

チェック手順

- ●SW(電源スイッチ)の「OFF」を確認
- ●電池を電池ボックスに入れてください。
- ●センサーの前方に何もない事を確認してください。
- ●SWを「ON」にしてください。
- ・「ピ・ ピ・ ピーー」とブザーが鳴る。
- LED1(赤色)が点灯する。

前方に動き始めればOKです。



「センサ動作のチェック」

rセンサの動作原理-

LED2~4からは赤外線(目に見えない光線)が出ています。 反射した光を受光素子(IR_RX_MOD)で受けたかどうかで物 体の有る無しを検出しています。受光した条件によってモ ータを動かし物体を回避するようになっています。

チェック手順

- ●動いている状態で
 - ・LED3付近に手を当てる事でLED4側に方向転換
 - ・LED2(中央)付近に手を当てる事で後方に移動
 - ・LED4付近に手を当てる事でLED3側に方向転換

センサが物体を検出(光が反射してきた場合)した時はブサ ーが「ピッ」となります。

以上のように動作すればOKです。



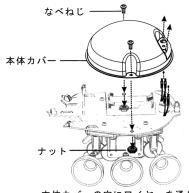
動作チェックが正常である事を確認した後、 カバーを、ねじ止めし完成させてください。

●カバーの取り付け

□なべねじ *ϕ*3×6mm ×2

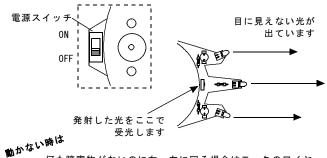
□本体カバー

ロナット

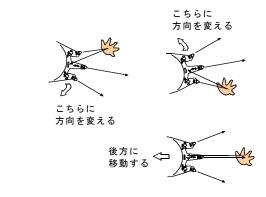


本体カバーの穴にワイヤーを通し てから本体カバーをねじ止めして ください。

センサーには赤外線を使用しています。直射日光や一 部のインバータ照明器具の光の当たる所では誤動作す る事がありますのでご注意ください。



- ・何も障害物がないのに右、左に回る場合はモータのワイヤー の配線が間違っている可能性があります。
- ・まったく動かない場合は電池切れ、電源コネクタが逆向き、 トランジスタQ5~Q16の取り付け間違いがないかなどをチェッ クして見てください。

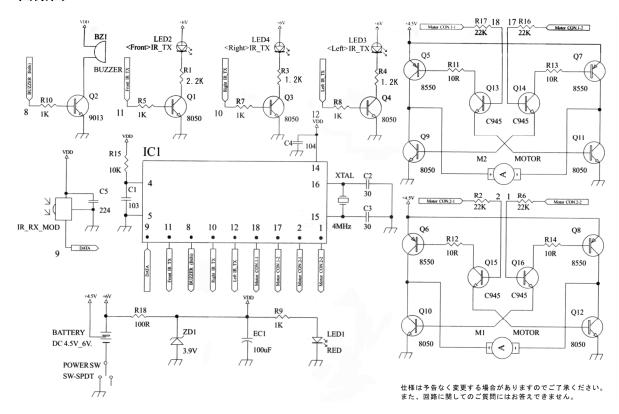


動かない時は

- ・センサが反応していない場合はトランジスタQ1,3,4の取り付 け、LED2~4の極性が逆、受光基板と本体基板のハンダ付けか しっかりと出来ているかなどを確認してください。
- ・どうしても動作不良の原因がわからない場合は別紙の「修理の 案内」の手順で修理をご依頼(有料)ください。



回路図



取り扱い上の注意

- ◆基板が濡れると故障の原因となります。 水に浸かったり、濡れたりしない所でご使用ください。
- ◆長期間使用しない時は電池を取り外しておいてください。(電池の液漏れが起こる事があります。)
- ◆機構パーツは耐久性の無いプラスチック製です。無理な力で扱わないでください。

動作しない時は

- 口配線接続、電子パーツが正しく取り付けられているか、図を 見てもう一度よくチェックしてください。
- □電池がきれていませんか?

かかる場合があります。)

- 一度新しい物と交換してみてください。
- □配線が断線していたり間違った所に差し込まれていませんか?ギヤが破損又は組み合わせが間違っていませんか?



(i) 7 /3-±...

0 6

6644

wonderkit@keic.ipl

44481

当キットの規格以外の使い方や改造の仕方についての御質問はご遠慮下さい。 規格以外の使い方や改造による不動作、部品の破壊等の損害については一切補償致 しかねまず。また、ご質問は質問事項、明記の上「封書」「FAA」「Eメール」 でお願いします。お電話ではお答いたしかねます。(内容によっては回答に時間の

[FAX

[Eメール