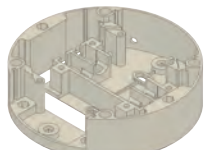


micro:bit 用ロボットベースの組立 (ラインセンサー)



パーツ A: 1 個



パーツ B: 1 個



パーツ C: 1 個



パーツ D: 1 個



基板: 1 個



センサー: 1 個



モーター: 2 個



タイヤ: 2 個



シール: 1 枚



M5 ボルト: 1 個



M5 ナット: 1 個



サラネジ (M2.6x10)
8 個



ナベネジ (M3x8)
4 個



スペーサー (M3x10)
2 個




ナットまわし
1 個

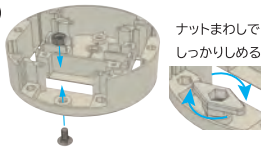
必要な工具

プラスドライバー

組立手順

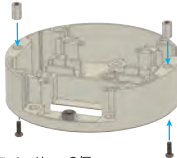
注意: ネジは強くしめすぎないでください

- 

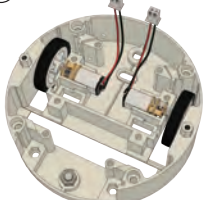
1
- 

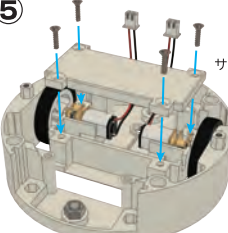
2

ナットまわしで
しっかりしめる

M5 ボルトと M5 ナット
- 

3

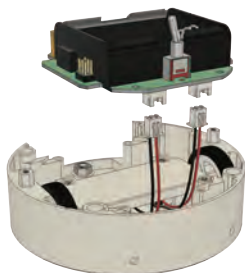
スペーサー 2 個
ナベネジ (頭がナベの底の形) 2 個
- 

4
- 

5

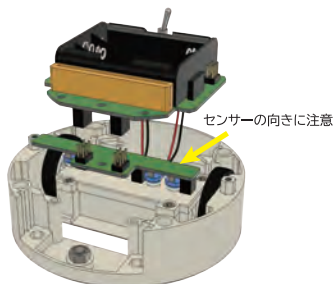
サラネジ (頭が平ら) 4 個

⑥

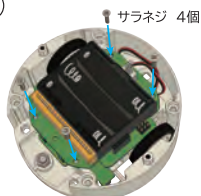


ケーブルの左右差し間違いに注意

⑦

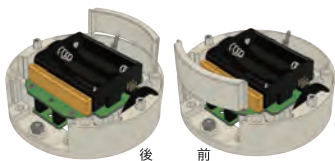


⑧

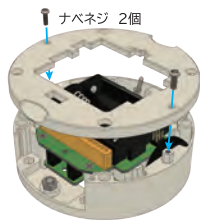


⑨

パーツCは後か前に取り付けます。
前を開けるとセンサーの様子が外から見えます。



⑩

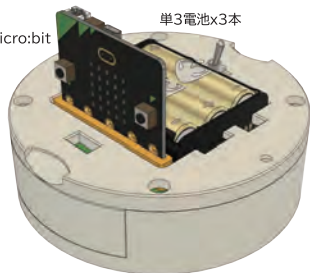


⑪ 完成



micro:bit

単3電池x3本



ピン番号シール

P8 P9

ピン番号シール

P10 P12



OFF ON

電源スイッチ