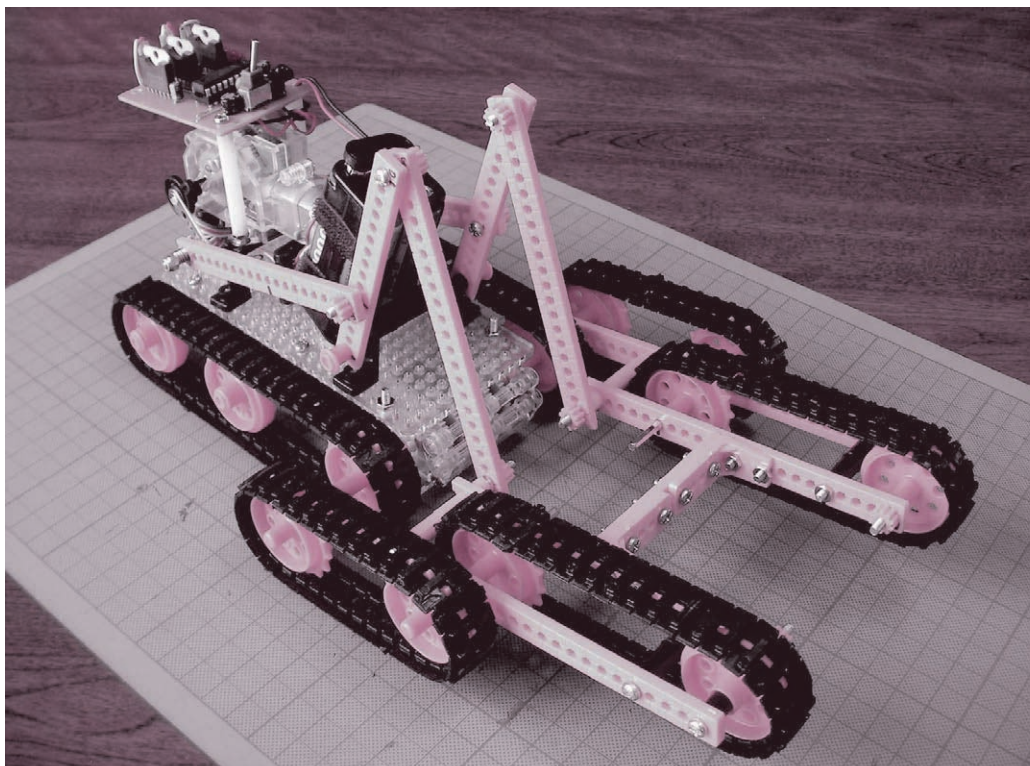


## 2時限目・レスキュークローラの完成と走行試験

完成！

配線後、赤外線3chロボット受信機RX3-ROBO88を車体に固定し、電池を搭載すれば完成です。

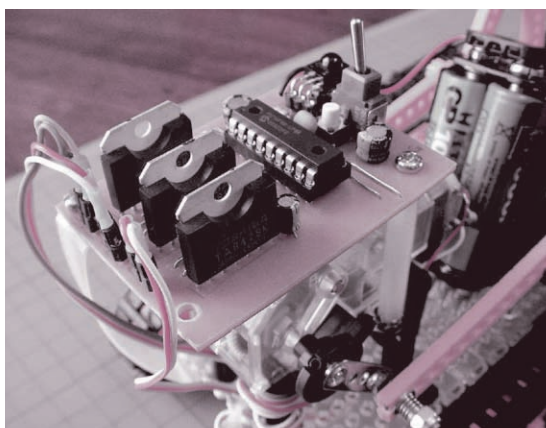
レスキュークローラは本体が見た目よりも小さくて、搭載場所に苦労しました。あれこれと試した結果、RX3-ROBO88は支柱を立ててクランク用ギア・ボックスの上に取り付けることにしました。ネジは一か所止めですが、乱暴に扱わなければこれでも大丈夫です。バッテリーは写真P-154の場所に挟み込むだけとてあります。



P-152

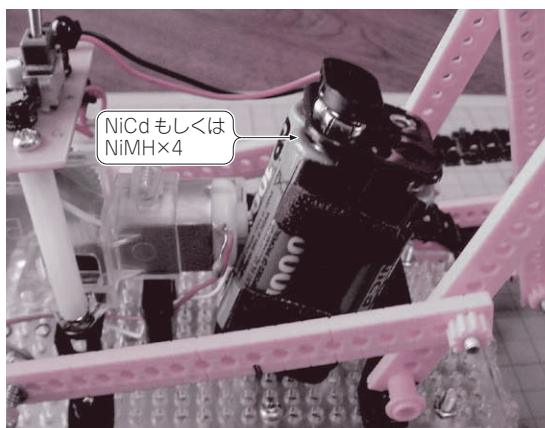
赤外線遠隔制御仕様になったレスキュークローラ

P-153



受信基板搭載の様子…クランク・ギア・ボックスに支柱を立てて基板をネジで固定した。ネジは一か所しか止めていないが、屋内での使用が前提なので、基板が外れなければ大丈夫

P-154



電池ボックスはここに搭載した。電池の搭載が想定されていないキットでは設置場所に悩まされる

始業式

月曜日

火曜日

水曜日

木曜日

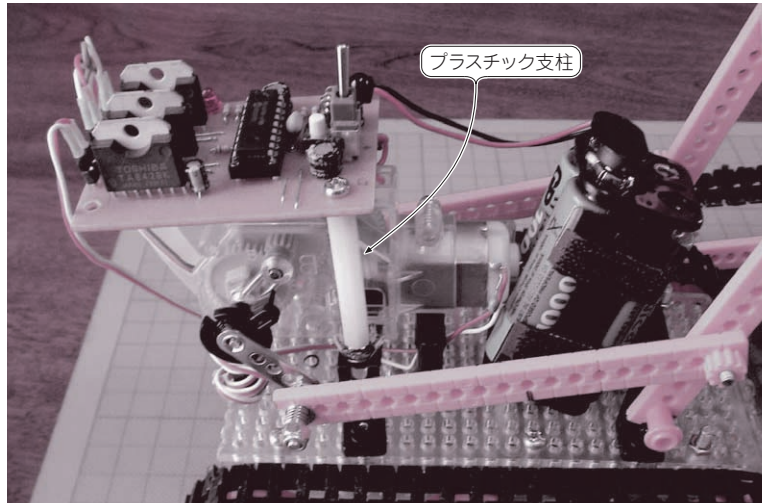
金曜日

土曜日

日曜日

放課後クラブ

P-155



写真を参考に受信基板と電池の搭載場所を工夫してください

## 試験走行

### ● ダウンロード

赤外線 3ch ロボット用受信機 RX3-ROBO88 の動作試験用 PIC16F88/16F84A 用 HEX ファイル、赤外線送信ボード用セミ 3ch 送信機対応の動作試験用 PIC16F88/16F84A 用 HEX ファイルは、本書のサポート・ページよりダウンロードしてください。

### ● 試験走行の方法

受信基板の機体への搭載は無事完了しましたか？ 下記の手順で試験走行を行います。赤外線送信ボードは 2ch 仕様ですが、スイッチの同時二つ押しにより、3ch (アーム用モータ) を動作させるファームウェアもサポート・ページからダウンロードできます。

- (1) RX3-ROBO88 16F88/16F84A 用 HEX ファイルを上記よりダウンロードして、PICへ書き込み、受信基板のソケットへ挿し込みます。HEX ファイルは解凍すると 88/84A 用の二つのファイルに分かれています。使用する PIC に合わせて書き込みます。
- (2) 赤外線送信ボードセミ 3ch 16F88/84A 用 HEX ファイルを上記よりダウンロードして (1) の要領で PICへ書き込み、送信ボードに挿し込みます。電源スイッチを入れ、送信状態にします。
- (3) NiCd または NiMH 電池を 4 本電池ボックスにセットし、電池スナップに接続します。
- (4) 受信機の電源スイッチを ON にします。
- (5) 受信機の LED は 3 回点滅して点灯状態になり、二つの LED が細かく点滅すれば正常に起動しています。

### 赤外線送信ボードによる操縦方法

- Hi, Low スイッチ ..... 前進、後進
- LEFT, RIGHT スイッチ ..... 超信地旋回 (左右のクローラを逆転させてその場で旋回する方法)
- Hi+RIGHT, Low+LEFT ..... アーム用モータ動作

- (6) 旋回中は受信基板の LED1 か LED2 が消灯します。
- (7) 赤外線制御信号が受光できないと RX3-ROBO88 は LED3 を一つだけ点灯します。送信機を OFF にすることにより確認できます。

始業式

月曜日

火曜日

水曜日

木曜日

金曜日

土曜日

日曜日

放課後クラブ