

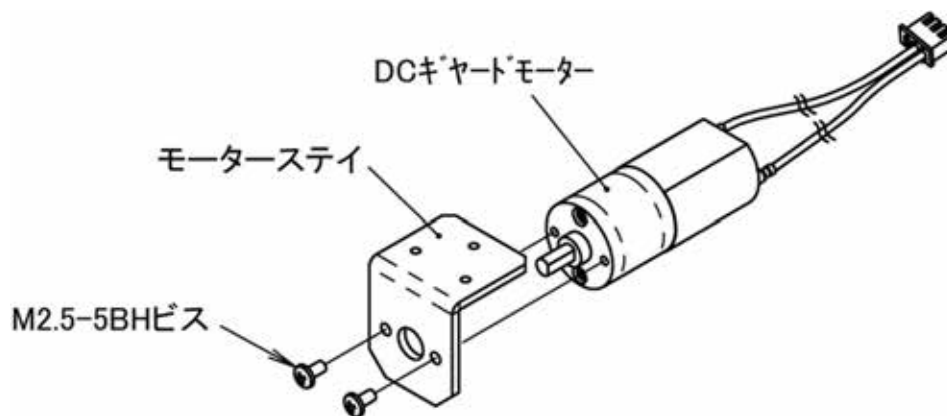
## We-Bot Pi 組立マニュアル

Rev0 (2019/07/31)

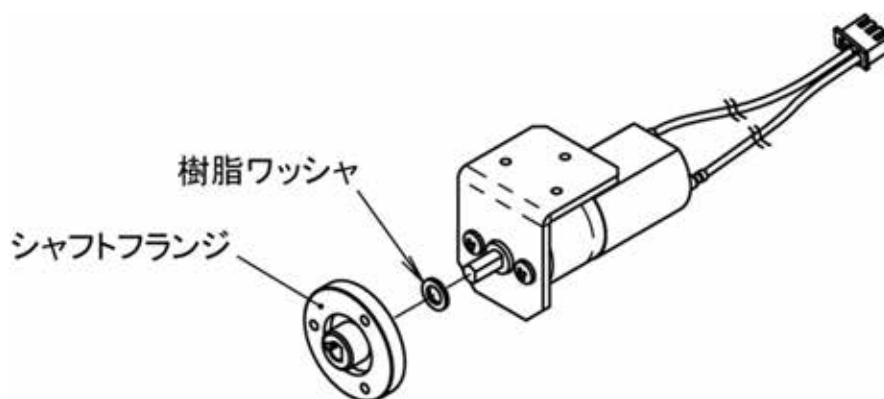
組立に必要な工具

- ・プラスドライバー #0
- ・プラスドライバー #1
- ・M3 用ナットドライバー
- ・M2.5 用ナットドライバー
- ・ニッパー

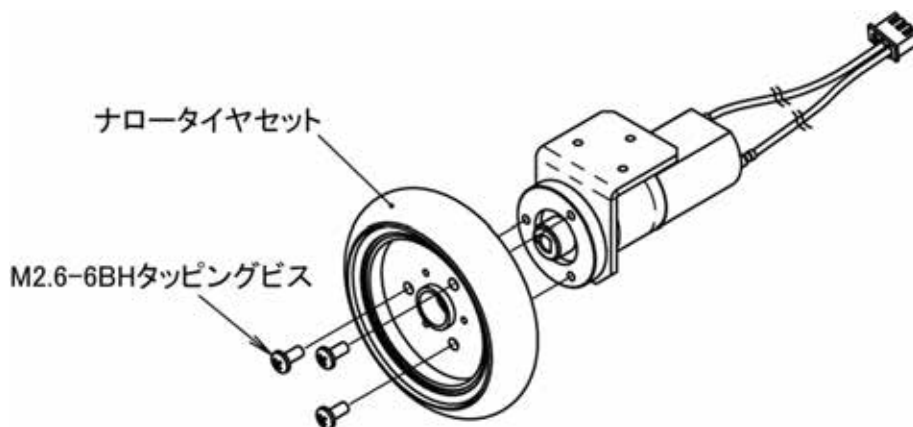
(1) DC ギヤードモーターをモーターステイにビスで固定します。モーターの取り付け向きはありません。同じ物を 2 セット組み立てます。



(2) 樹脂ワッシャを入れて、シャフトフランジをモーターに取り付けます。この際、モーターの軸の D カットの向きにシャフトフランジを合わせて押し込んで下さい。同じ物を 2 セット組み立てます。

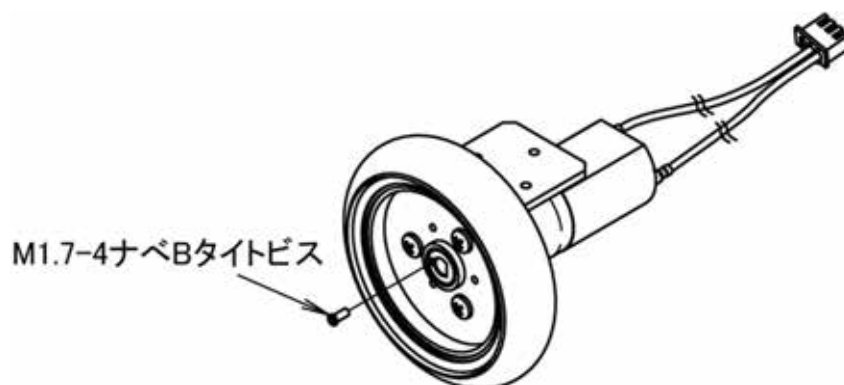


- (3) ナロータイヤセットの組立方法を参照して、タイヤを 2 個組み立てて、シャフトフランジにビスで固定します。同じ物を 2 セット組み立てます。

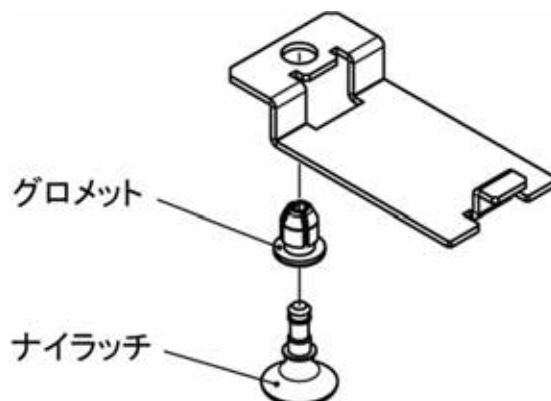


- (4) タイヤの中心から見えるシャフトフランジにビスを締めこんで、固定します。ねじが樹脂に突き当たった時点で締め込みをやめて下さい。過剰に締めこむと、ビスが空回りする原因となります。ビスは細いものになります。プラスドライバー #0 を使って締めて下さい。

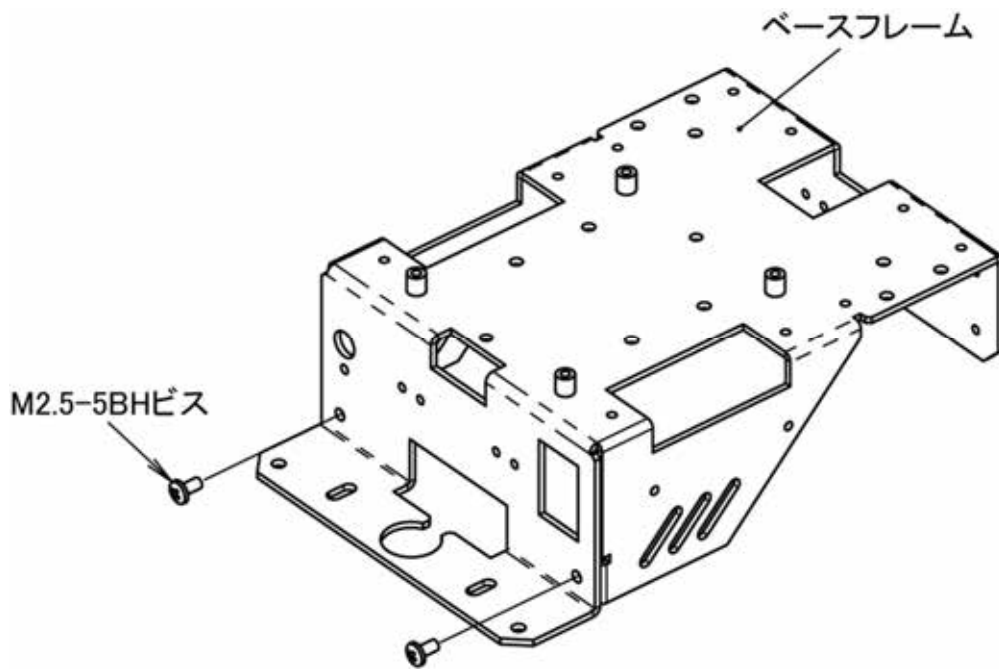
※前進、後退を頻繁に繰り返す使用方法の場合、モーターのトルクによりシャフトフランジが摩耗し、タイヤが抜けやすくなる場合があります。耐久性が必要な場合は、エポキシ接着剤を充填して、シャフトフランジとモーターの軸とを固定して下さい。



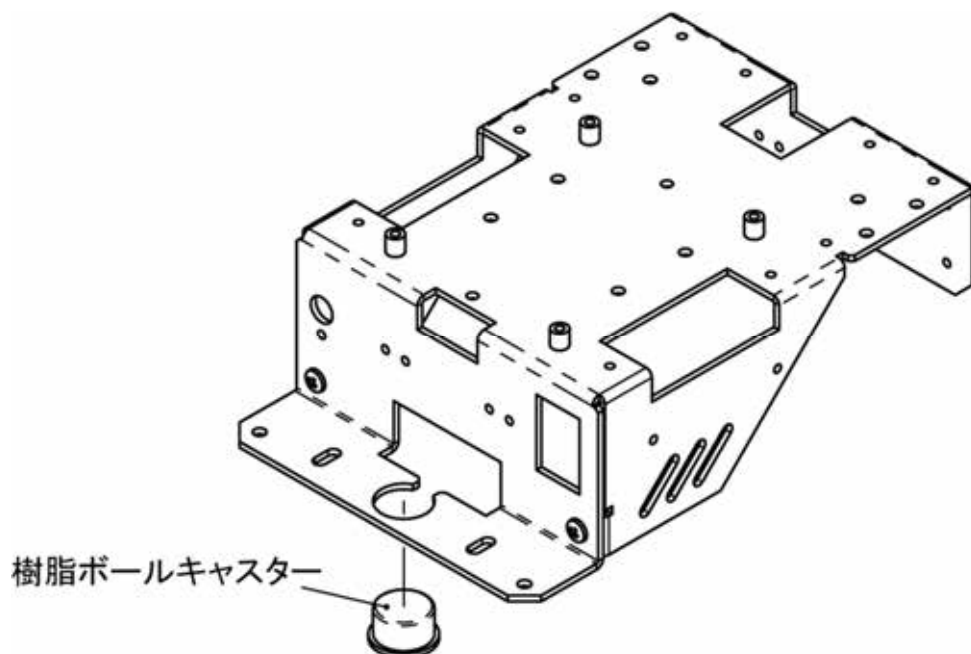
- (5) バッテリーカバーにグロメットを取り付けて、さらにナイラッチを挿し込みます。



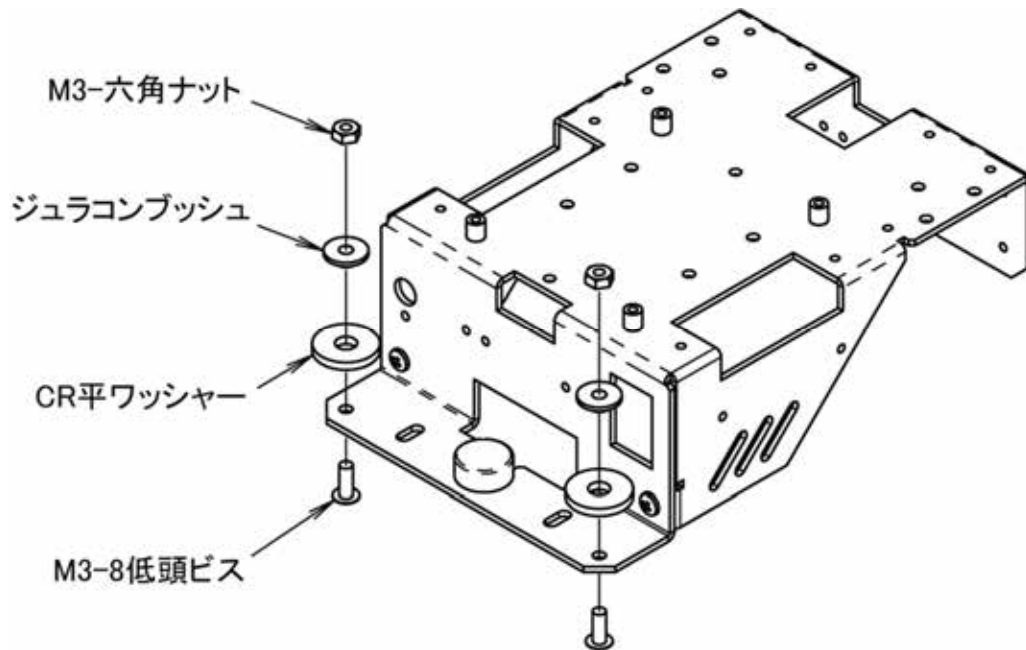
(6) ベースフレームを 2箇所、ビスで固定します。



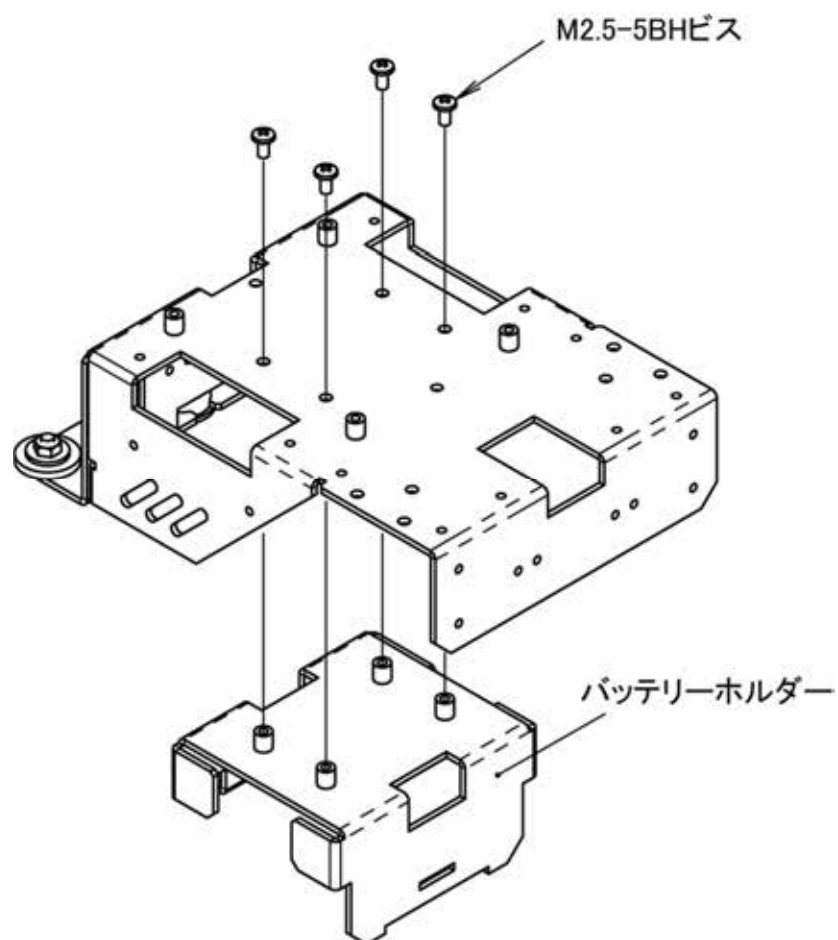
(7) ベースフレームにボールキャスターを押し込みます。平らな物にベースフレームを上から押し当てると押し込みやすくなります。



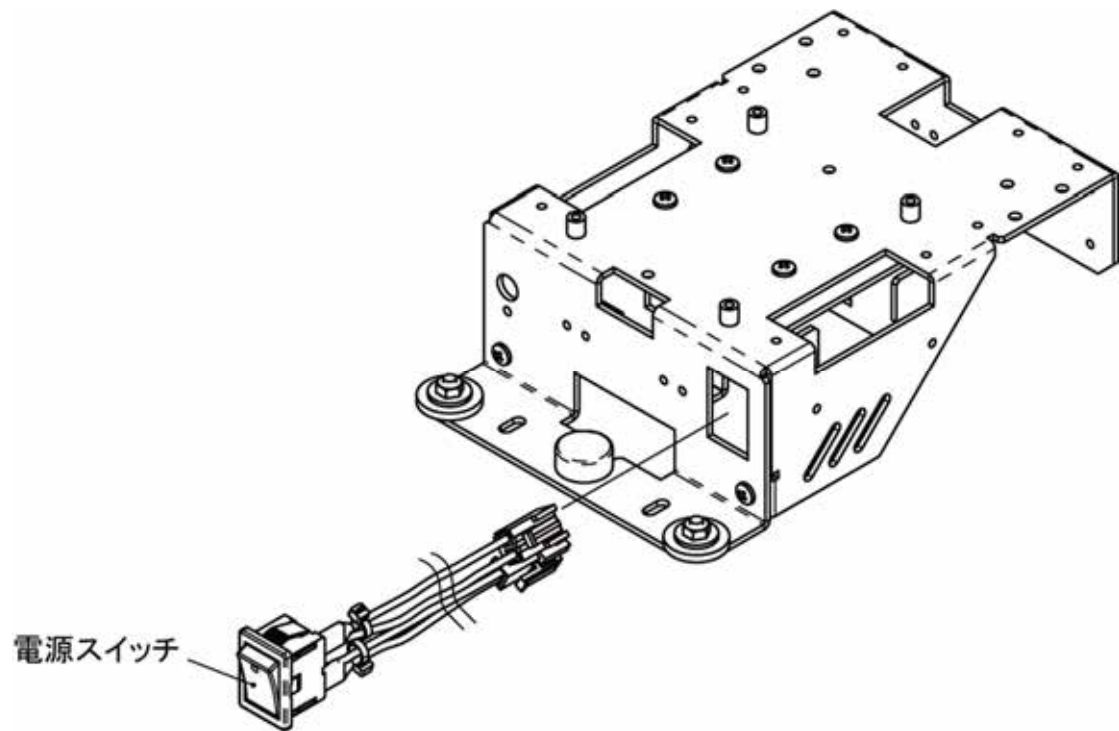
- (8) ベースフレームの角 2箇所 に CR 平ワッシャーを取り付けます。間にジュラコンブッシュを挟んで、低頭ねじとナットで締めて下さい。ねじの種類が違いますのでご注意下さい。



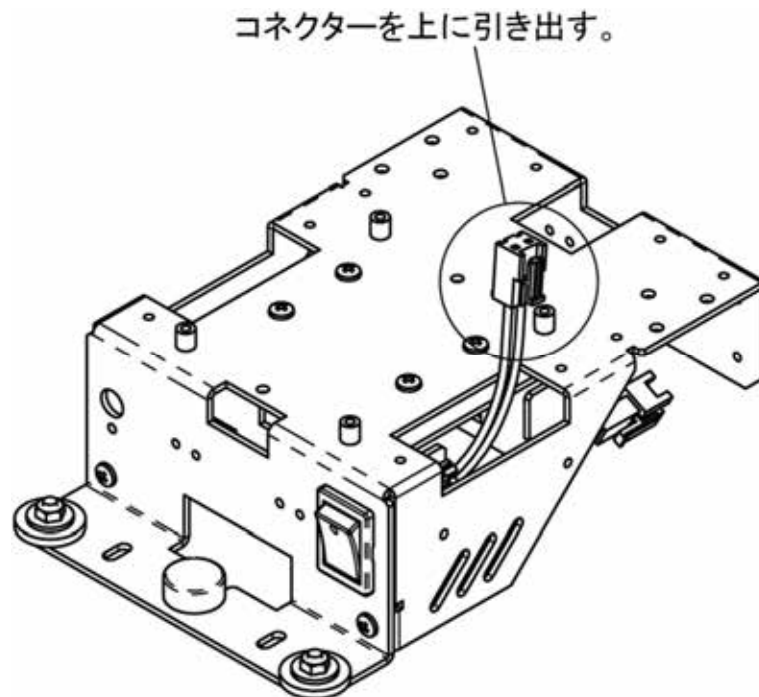
- (9) ベースフレームにバッテリーホルダーをビスで固定します。



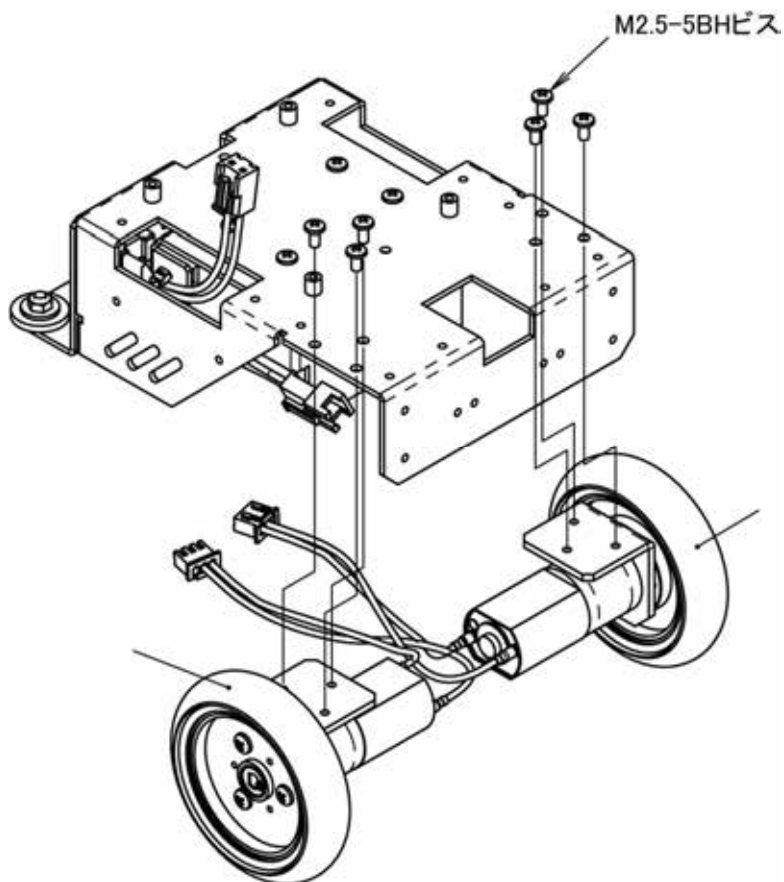
- (10) 電源スイッチケーブルをベースフレームの外側から挿し込みます。電源 ON 側にある白丸の印が上側になる向きで取り付けて下さい。



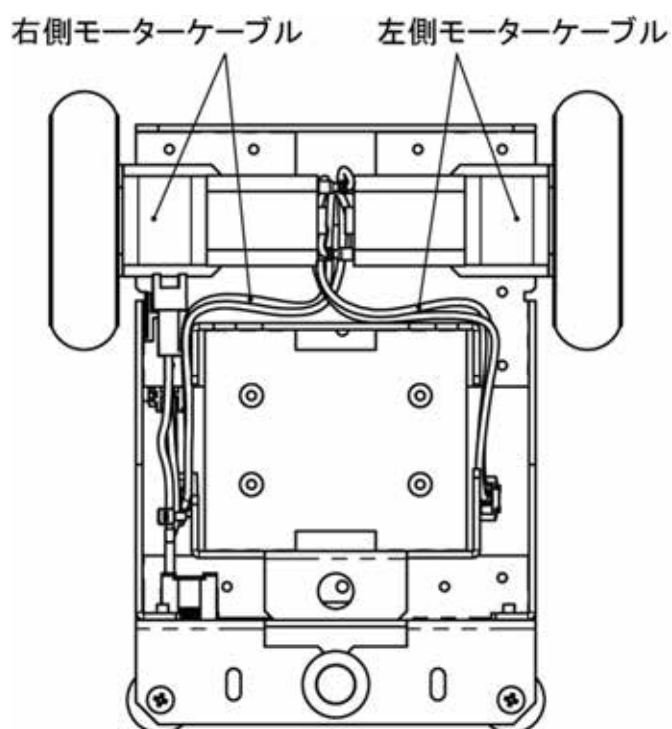
- (11) 電源スイッチケーブルの白いコネクタをベースフレームの穴から上に通します。



- (12) ベースフレームにモーターステイをビスで固定します。ケーブルに傷が付かないように、隣接するモーターのエッジ部分（とがっている部分）にケーブルが触れないように配線の引き回しを行ってください。

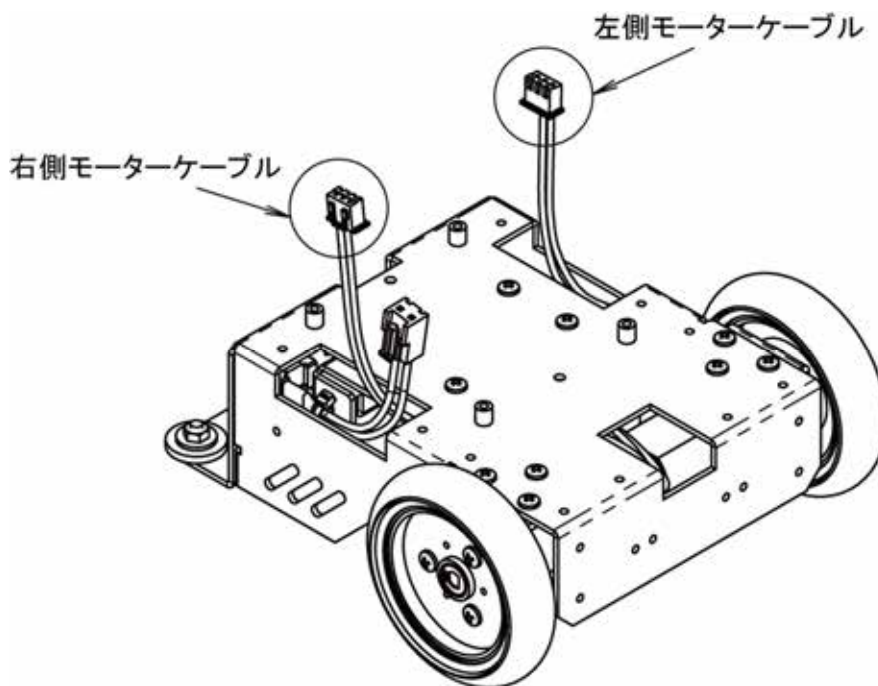


- (13) 左右のモーターのケーブルがそれぞれ左右に向かうようにケーブルを通します。



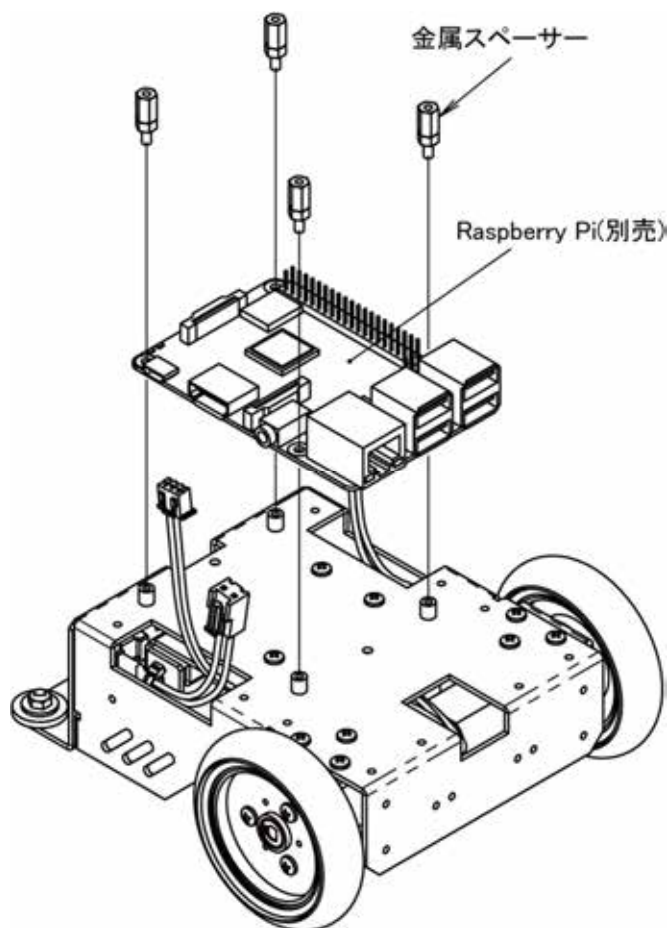


- (14) 左右のモーターからのケーブルがそれぞれ車体の左右になるようにベースフレームの穴から車体上側に白いコネクタを通します。

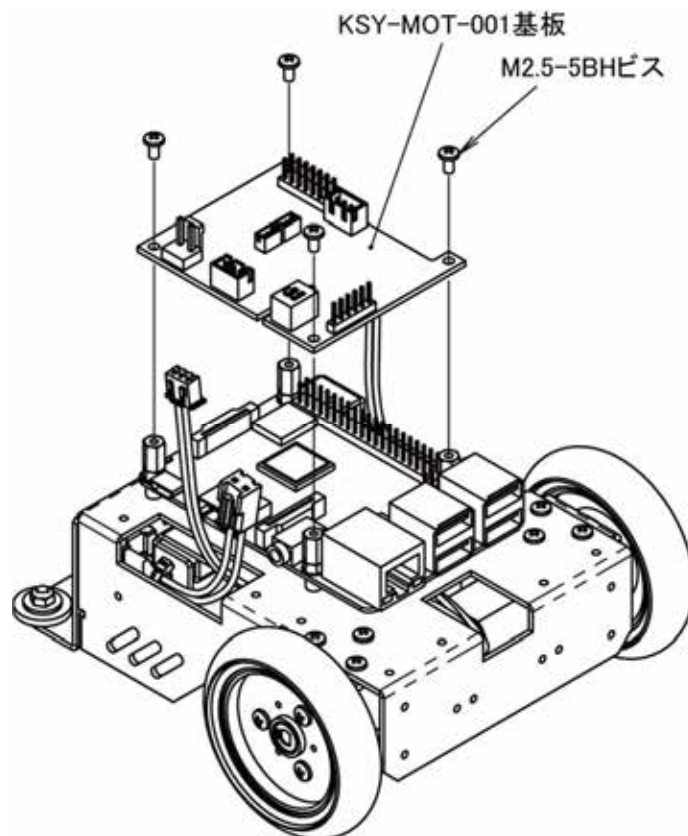


- (15) 金属スペーサーを使用して、ベースフレームに Raspberry Pi (別売) を取り付けます。

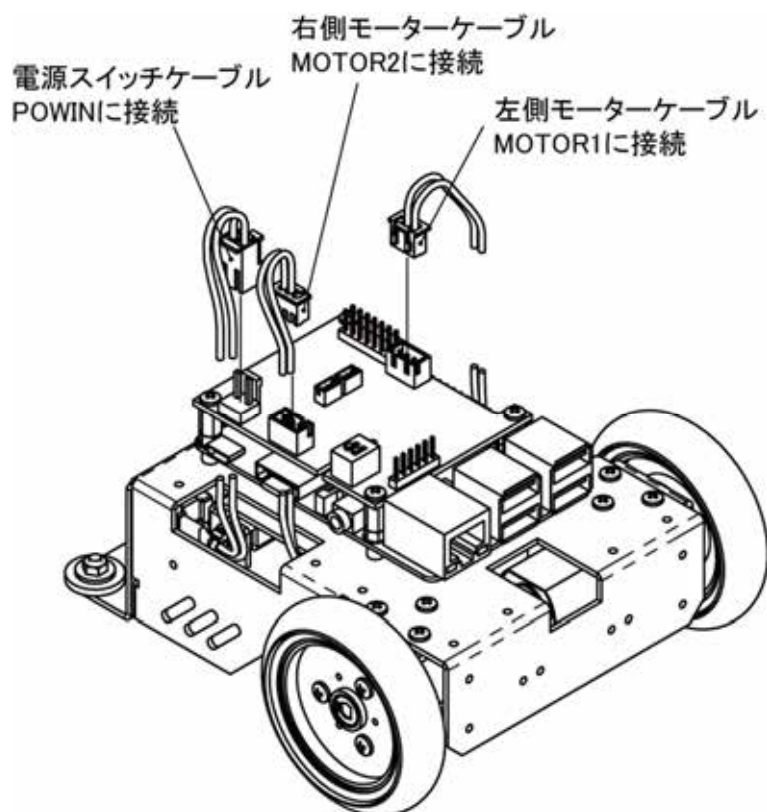
※Raspberry Pi Zero シリーズをお使いの方は、取り付け方法が異なります。補足資料 (組立図) をご参照下さい。



- (16) KSY-MOT-001 基板をビスにより、金属スペーサーに固定します。その際、Raspberry Pi の GPIO ピンと KSY-MOT-001 基板のソケットがかん合するように注意の上、作業して下さい。

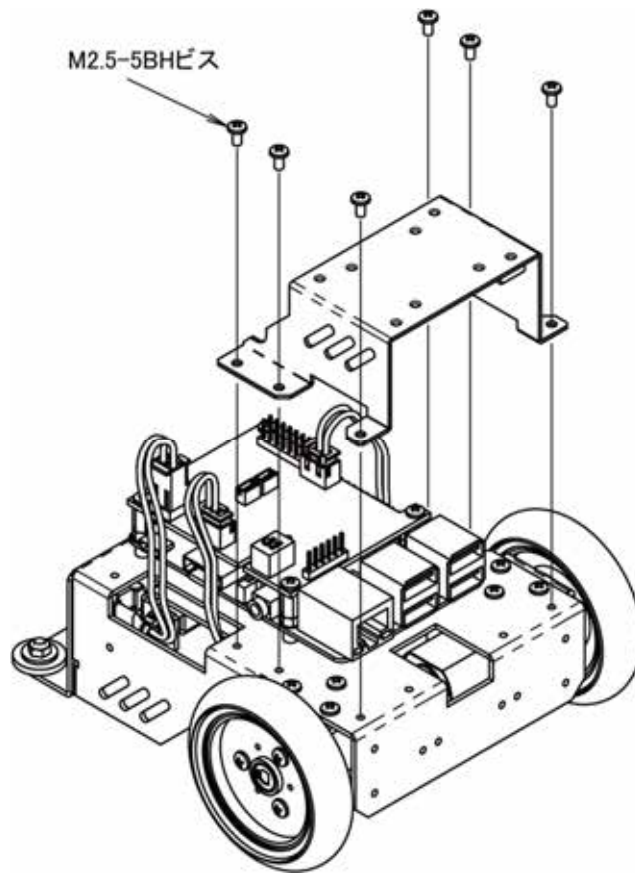


- (17) 電源スイッチケーブル、左右のモーターケーブルを KSY-MOT-001 基板のコネクターに接続して下さい。

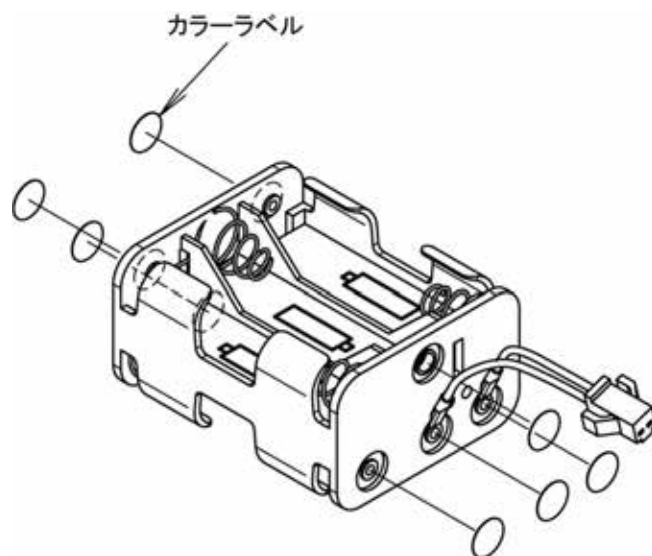




(18) ロールアングルをベースフレームにビスで取り付けます。

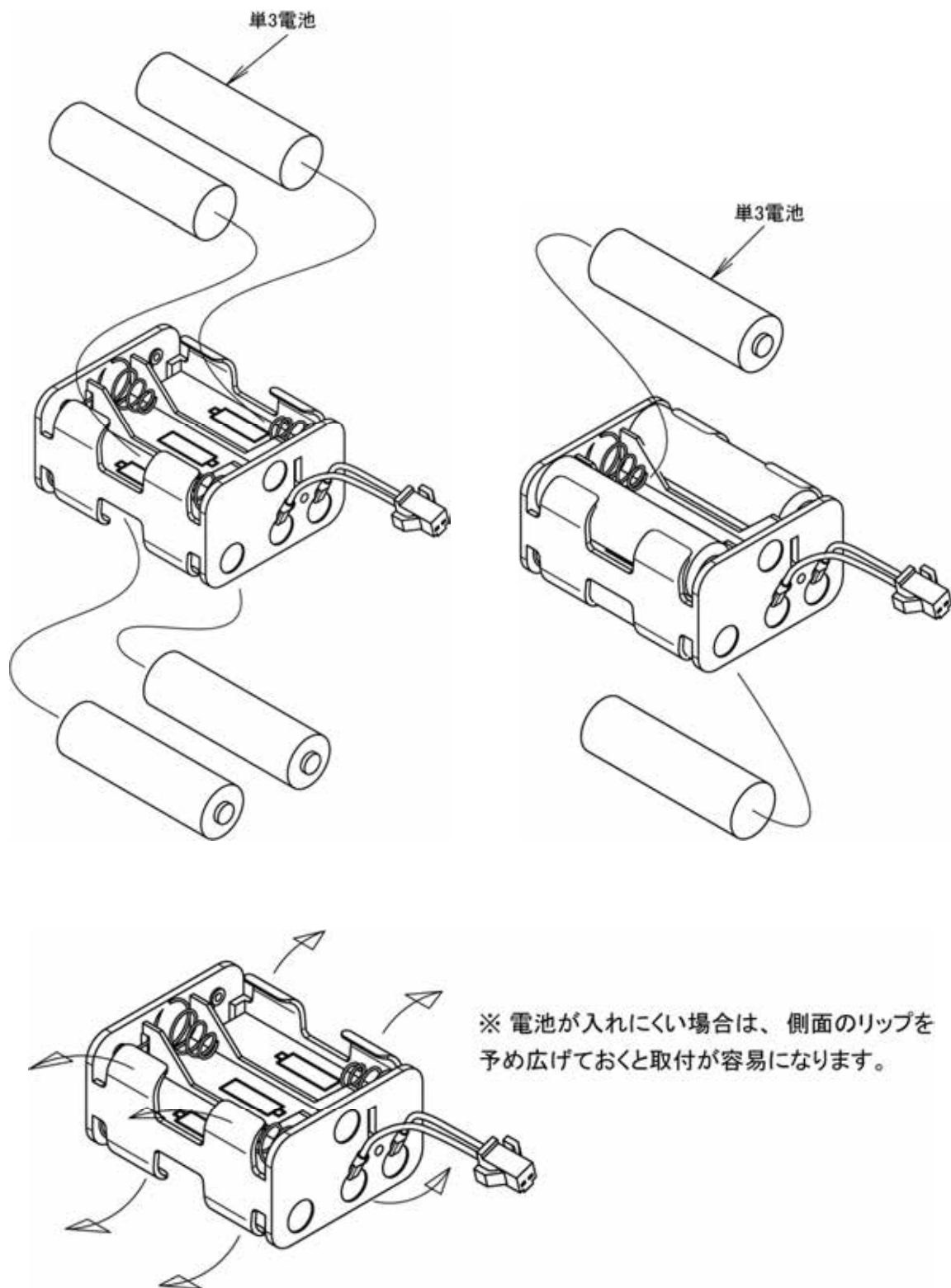


(19) 電池ホルダー側面の端子露出部分にカラーラベルを貼り付けて下さい。段差になっているので、はがれないように、くぼみの中側にしっかりと貼り付けて下さい。

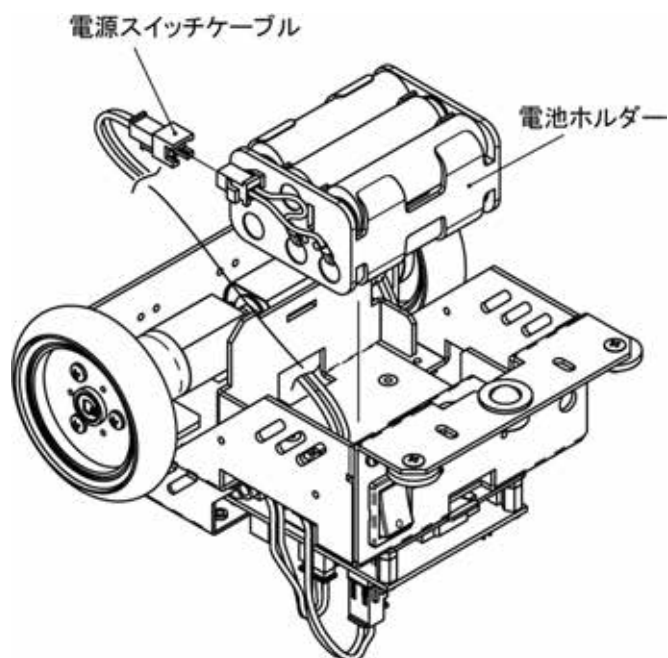


(20) 電池ホルダーに単 3 電池を 6 本セットして下さい。

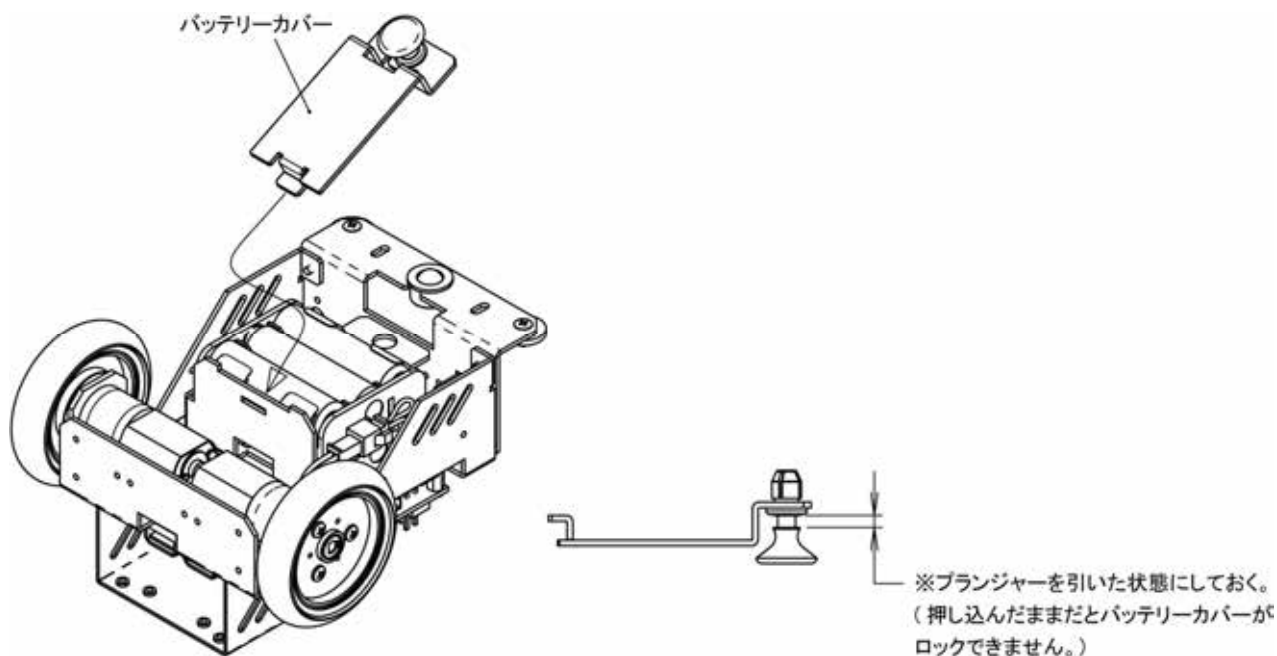
※電池は、まず両脇の電池を先にセットし、最後に中央の電池をセットして下さい。セットする順番を守らないと、両脇の電池が端子に接触せず、正しく電源が供給できない場合があります。



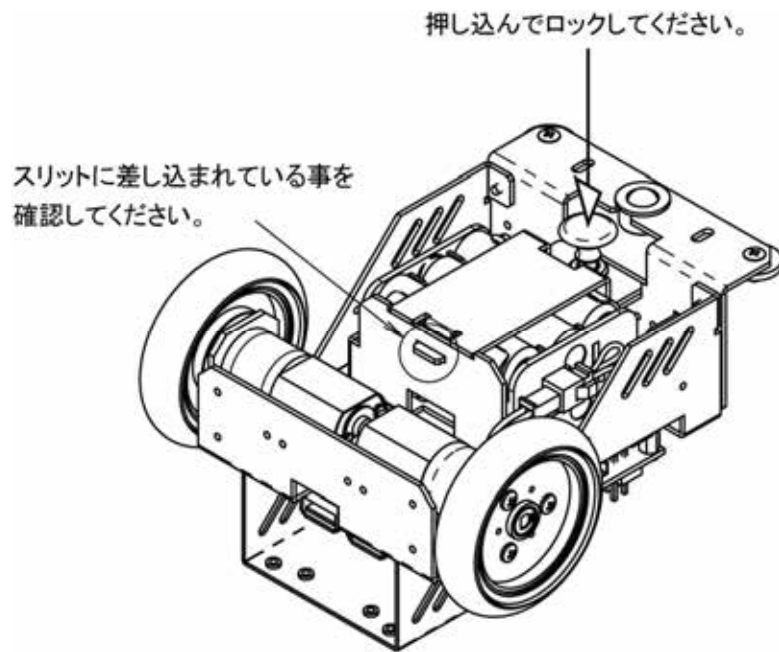
- (21) 電池ホルダーをバッテリーホルダーにセットして、電源スイッチケーブルと黒いコネクタにより接続して下さい。電池ホルダーから電線が出ている側が車体後方（タイヤと反対側）となるように配置して下さい。



- (22) バッテリーカバーのナイラッチのプランジヤーを引き出して下さい。バッテリーカバーの突起をバッテリーホルダーのスリットに、はめ込んで下さい。



(23) ナイラッチのプランジャーを置くまで押し込むことにより、バッテリーカバーが固定されます。



以上で組立は終了です。

## 【補足資料】 Raspberry Pi Zero シリーズの場合の組立図

※Raspberry Pi Zero シリーズ、バインドビス M2.5-4、および金属スペーサーBSB2512.5E は別売となります。

部品番号	部品名	注記	個数
1	BASE_FLAME		1
2	Raspberry_pi_zero-V1_2	別売	1
3	ASB-2504.5E(ヒロスギ)金属スペーサー		2
4	FB-2503N(威尔コ)M2.5-4BHビス	別売	4
5	BSB-2511E(ヒロスギ)金属スペーサー		2
6	KSY-MOT-001		1
7	BSB-2512.5E (ヒロスギ)金属スペーサー	別売	2
8	FB-2505N(威尔コ)M2.5-5BHビス		4

