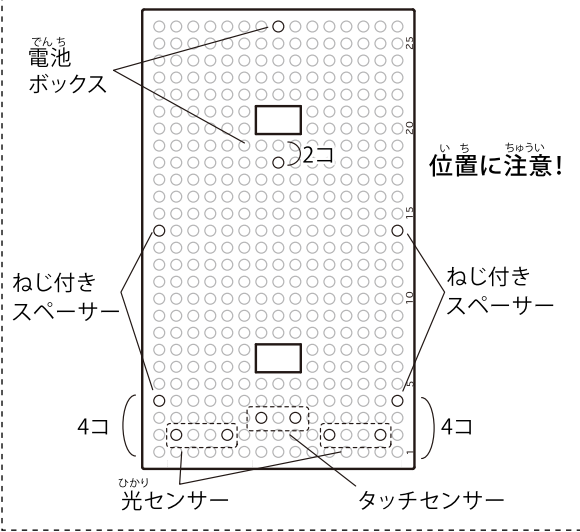


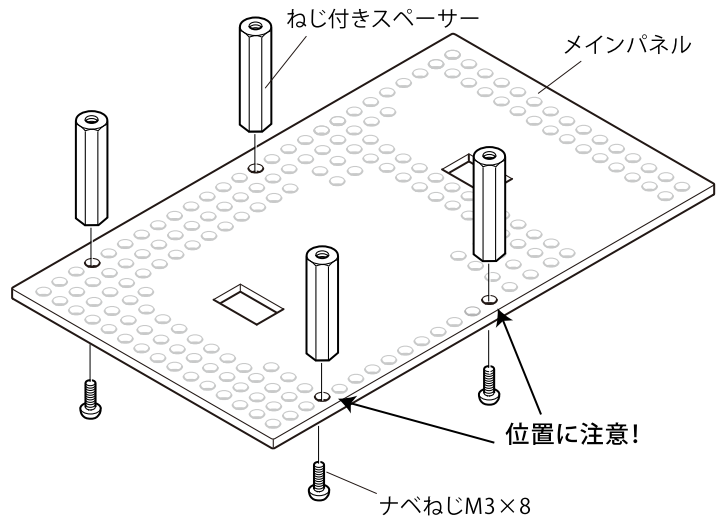
KOROBO[MR-9172] への KOROBOアップグレード基板[MR-9192PCB] の取付方法

1 上ボディの組み立て

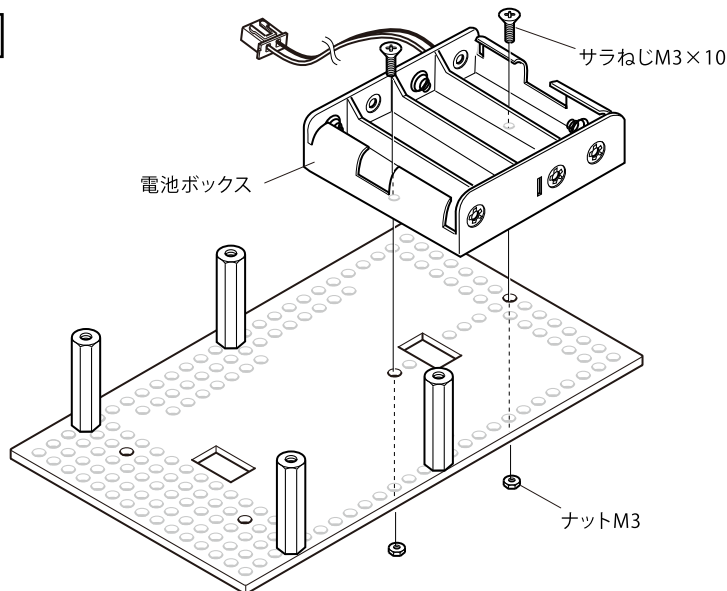
[取り付け穴参考図]



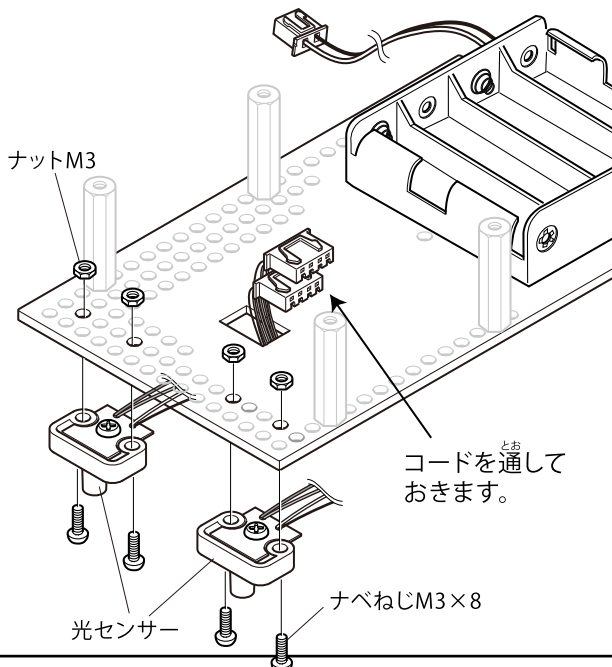
(1) ねじ付きスペーサー



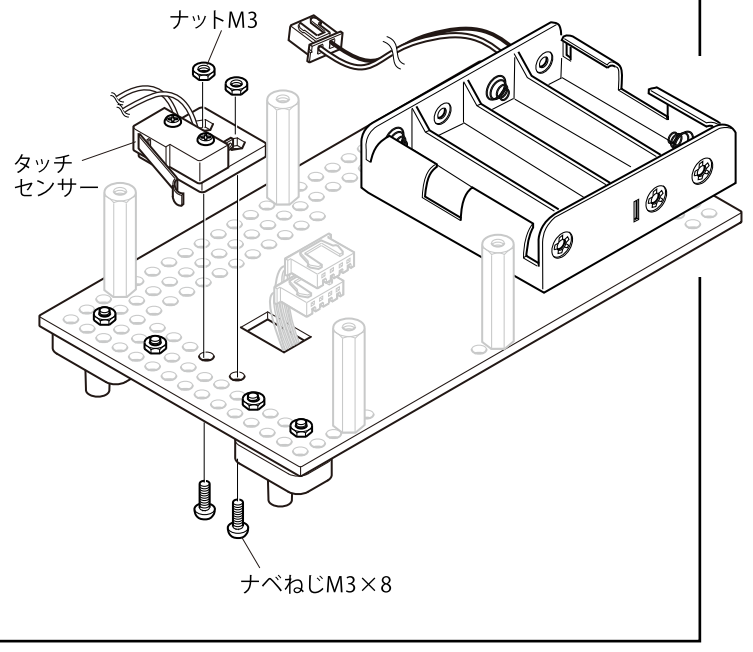
(2) 電池ボックス

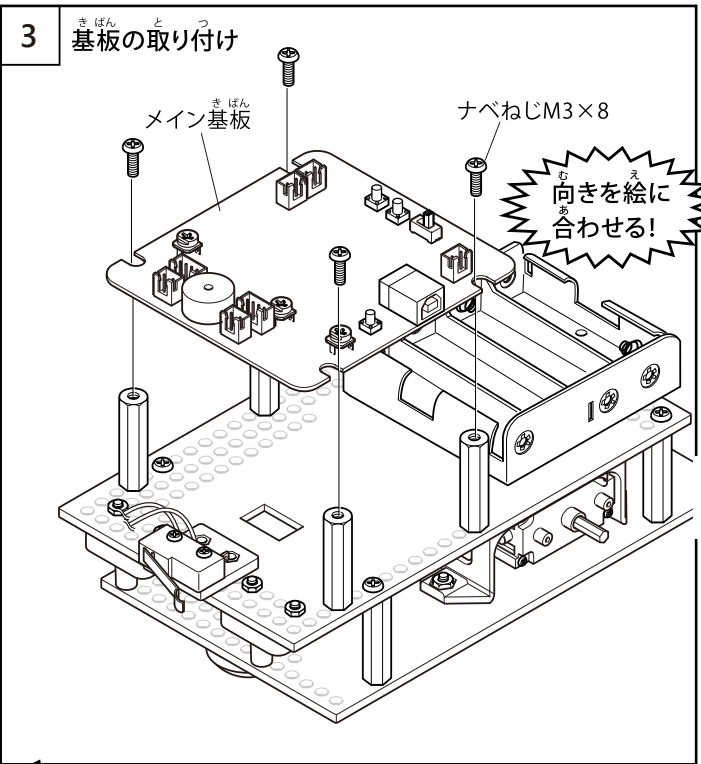
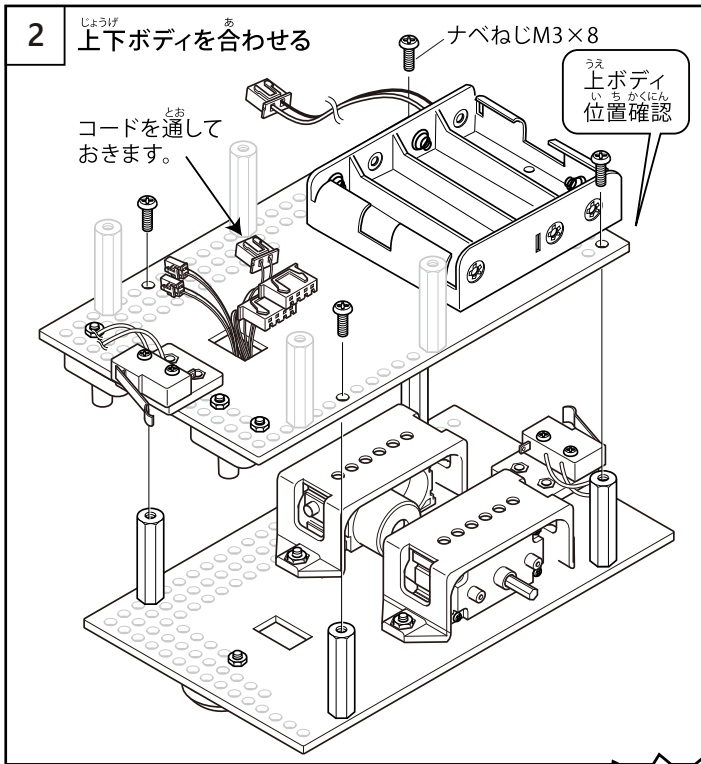


(3) 光センサー



(4) タッチセンサー





4 配線

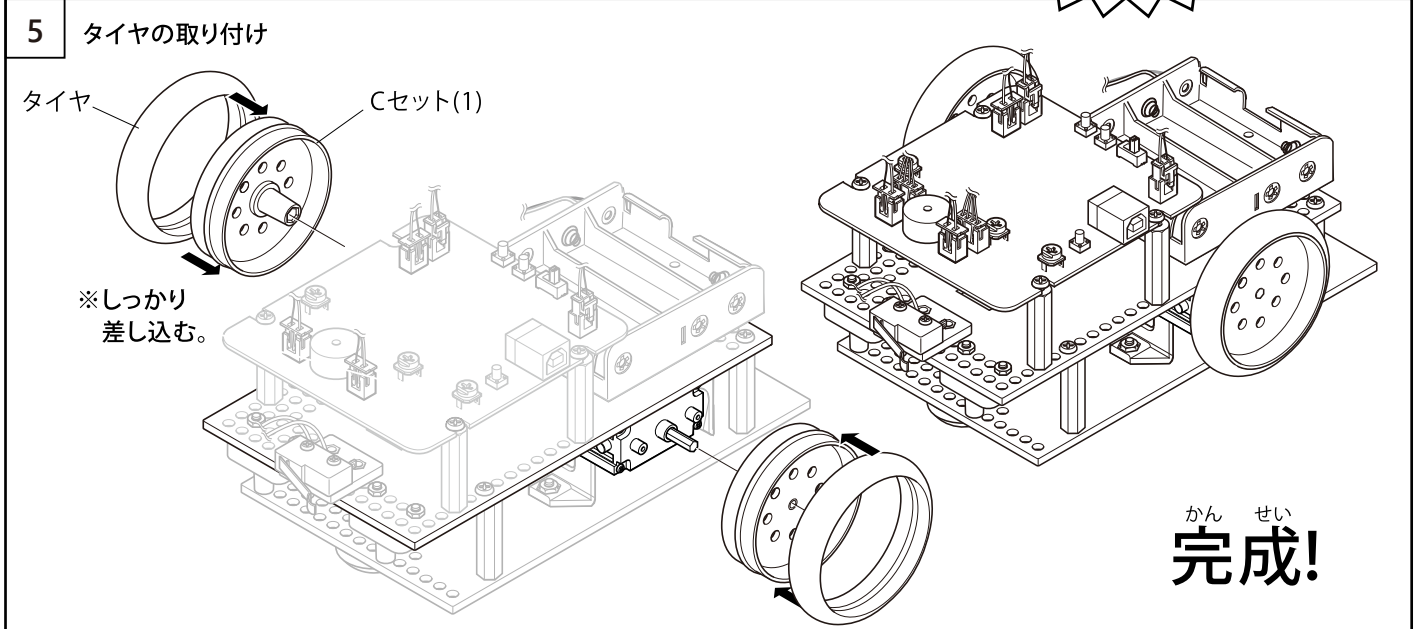
配線表を参考にしてコネクタを差し込む。BATT

コネクタを差し込む位置を間違えると基板が破損する可能性があります!

※差し込む向きに注意。

基板上的記号	コネクタの種類
BATT	電池ボックス
TOUCH L	下ボディに取り付けたタッチセンサー
TOUCH R	上ボディに取り付けたタッチセンサー
PHOTO L	ひだりに取り付けた光センサー
PHOTO R	みぎに取り付けた光センサー
MT L	左に取り付けたギアボックス
MT R	右に取り付けたギアボックス

「BATT」と「MT R」が入れ替わって差し込まれないよう注意!



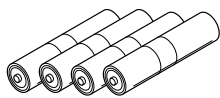
動作チェック

※注意

初期状態(購入直後)のKOROBO2には、マイコンにテストプログラムが書き込まれています。動作チェックではこのテストプログラムを利用します。自分で作成したプログラムを一度でも転送してしまうと、このテストプログラムは消えてしまいますので、新しいプログラムを転送する前に、以下の動作チェックを行っておきましょう。

※誤ってテストプログラムを消してしまった場合は、プログラム作成ソフト「Palette IDE」のサンプルプログラムとして用意されている「KOROBO2 初期動作チェック」のプログラムを書き込んでください。

[動作チェックの準備]



単3乾電池
4本(別売)



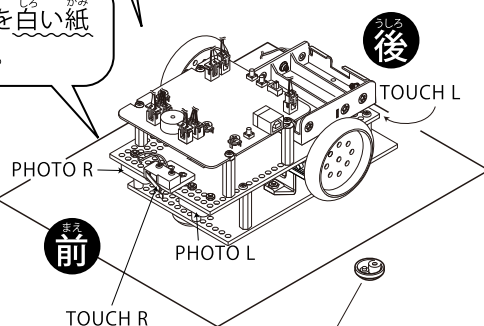
※光センサー感度調整ボリューム(VR1,VR2)を調整する際、指やドライバーで回して調整することができます。無理なく回る範囲内で調整してください。その範囲以上に無理に回すと破損します。

② VR1,VR2のつまみを図と同じ方向にする。(右図参照)

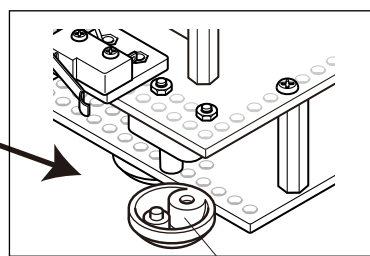
へこんでいる部分が右を向くように回す。



① KOROBO2を白い紙の上に置く。



黒い物(KOROBO2の取り付けしていないキャスターや光沢がない黒い紙など)を用意する。



黒い紙などでも可

- 以上の準備ができれば以下の手順で動作チェックを始めます。
- 電池をセットし、KOROBO2が白い紙の上に置かれていることを確認する。
 - 電源スイッチ(POWER)をONの方へスライドさせると、「ピロピロ…」とブザー音が鳴り、LED1,LED2が2つとも点灯していることを確認する。消灯しているときはVR1,VR2を回して感度を調整する。
 - スタートスイッチ(START)を1回押すと、センサー基板のLEDが数回点滅した後、点灯したままになることを確認する。(センサー基板の下の紙がLEDで照らされます。)
 - 下ボディに取り付けたタッチセンサー(TOUCH L)を押すと、左タイヤだけが前進→後進→停止することを確認する。
 - 上ボディに取り付けたタッチセンサー(TOUCH R)を押すと、右タイヤだけが前進→後進→停止することを確認する。
 - 左に取り付けた光センサー(PHOTO L)の下に黒い物を置くと、置いている間だけ「ブブ…」と低いブザー音が鳴ることを確認する。
 - 右に取り付けた光センサー(PHOTO R)の下に黒い物を置くと、置いている間だけ「ピピピ…」と高いブザー音が鳴ることを確認する。
 - 電源スイッチ(POWER)をスライドさせて電源をOFFにして、動作チェックは終了です。

●うまく動かないときはココをチェック!

症 状	ここを点検してみましょう
電源がONにならない(「ピロピロ…」とブザー音が鳴らない)	<ul style="list-style-type: none"> 乾電池を差し込む方向が間違えていないか確認してください。 端子「BATT」に差し込む電池ボックスのコネクターが奥まで差し込まれているか確認してください。
右(左)タイヤが後進→前進→停止と動作してしまう	<ul style="list-style-type: none"> 左のギアボックスは「MT L」に、右のギアボックスは「MT R」に接続されていますか? タッチセンサーのコネクターの差込位置をチェック。
光センサーが反応しない	<ul style="list-style-type: none"> 白い紙の上にKOROBO2を置いていますか?光センサーが白い紙の真上にくるように置いて、VR1・VR2のつまみの角度が「4.動作チェック」の図と同じになっているか確認してください。
「ブブ…」もしくは「ピピピ…」と鳴り続ける	<ul style="list-style-type: none"> ブザー音が鳴り止むまで感度調整ボリューム(VR1, VR2)を少しずつ時計回りに回します。

より詳しいチェック方法は、エレキットのウェブサイトをご覧ください。 [エレキット KOROBO2 FAQ](#) [検索](#)

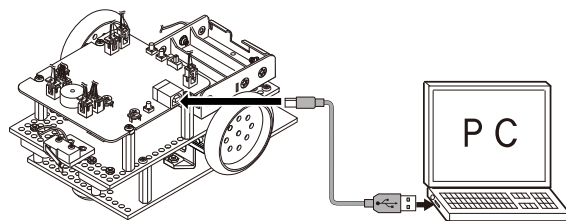
プログラムで動かす

プログラム作成ソフト「Palette IDE」を利用すると、自分で作成したプログラムでKOROBO2を自由に動かすことができます。

Palette IDEと操作説明書は無償でダウンロードできます。

<https://www.elekit.co.jp/software/SW-1017>

インターネットに接続できるパソコンが必要です。



Palette IDEで作成したプログラムをKOROBO2へ転送する方法は、「Palette IDE操作説明書」(上記URLのウェブサイトからダウンロードしてください。)をお読みください。

●KOROBO2を直進させようとしてもまっすぐ走らないときは…

KOROBO2を前進させるプログラムをつくったとき、プログラム上では直進としていても実際は(モーターの回転速度の誤差により)少しずつ曲がってしまい、まっすぐ走らないことがあります。KOROBO2では「モーター左右速度差調整用ボリューム(VOLUME)」によって左右のモーターの速度の誤差を修正してまっすぐ走らせることができます。左へ回すほど左へ曲がろうとする力が強くなり、右へ回すほど右へ曲がろうとする力が強くなります。

ご注意

- ①ELEKITは、(株)イーケイジャパンの登録商標です。
- ②本書の内容の一部または全部を無断転載することはかたくお断りします。
- ③本製品の仕様・形状・内容等については、将来予告なく変更する場合があります。
- ④本製品がお客様により不適當に使用されたり、本書の内容に従わず組み立てられたり、取り扱われたことにより生じた傷害等につきましては、責任を負いかねますのでご了承ください。