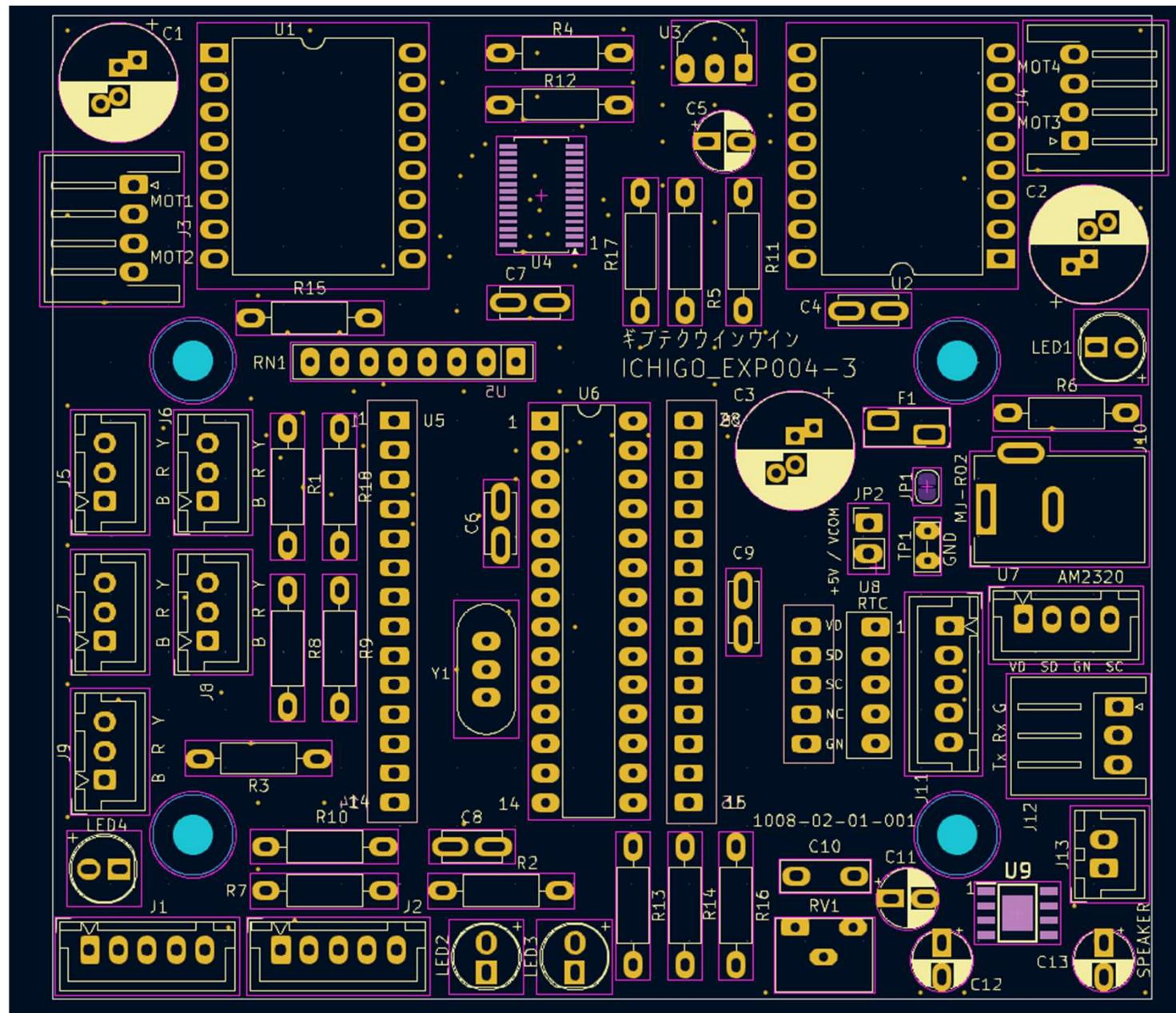
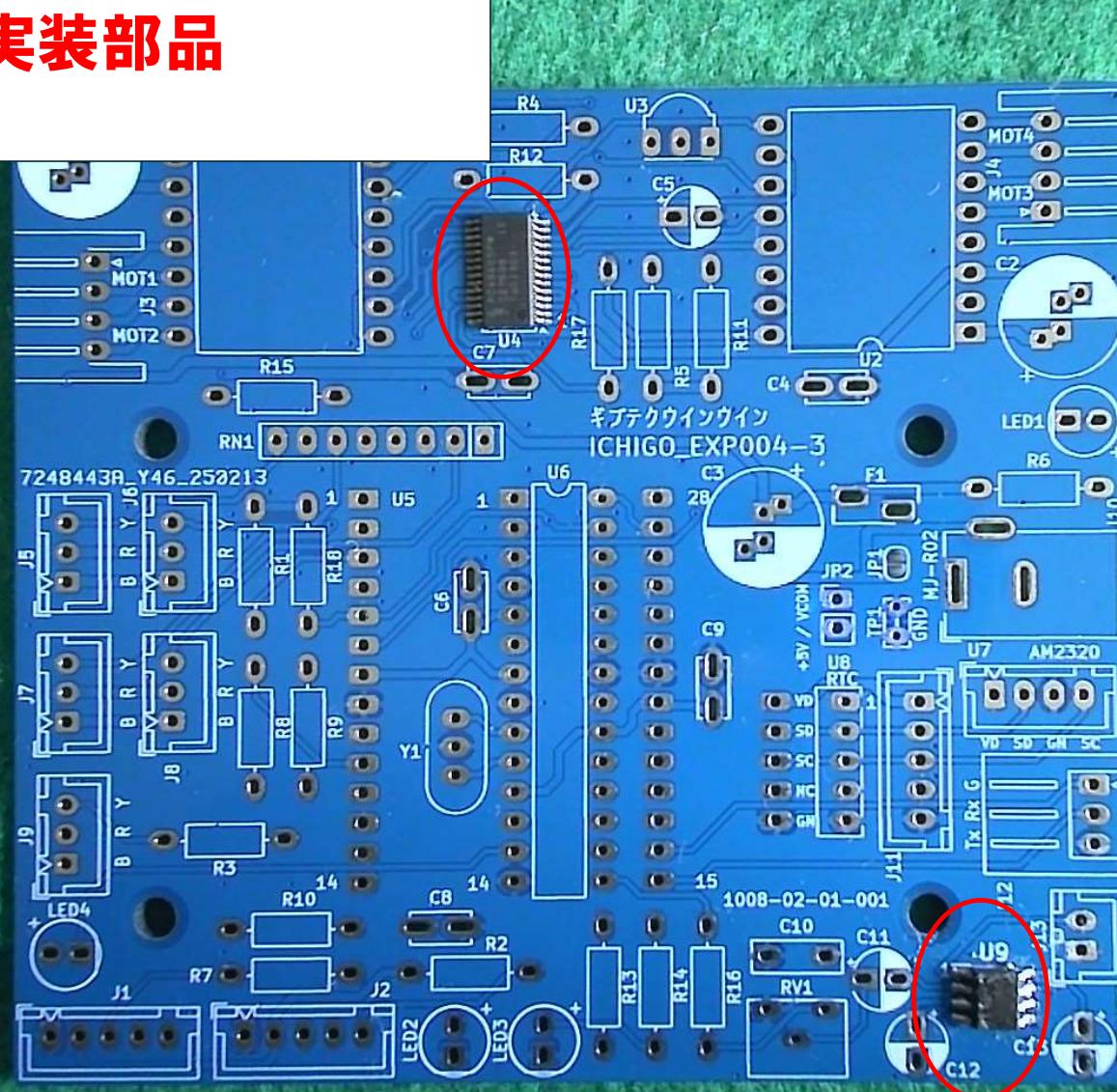


アームロボット3（2026） 組立手順書

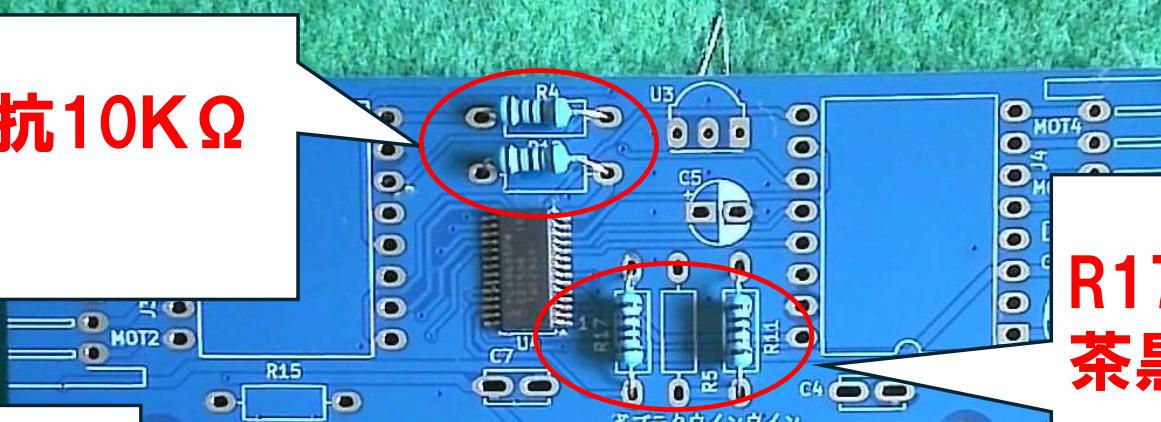
**拡張基板編(全実装編)
マウント指示書 VER002
2026/1/11**



U4とU9表面実装部品 マウント済

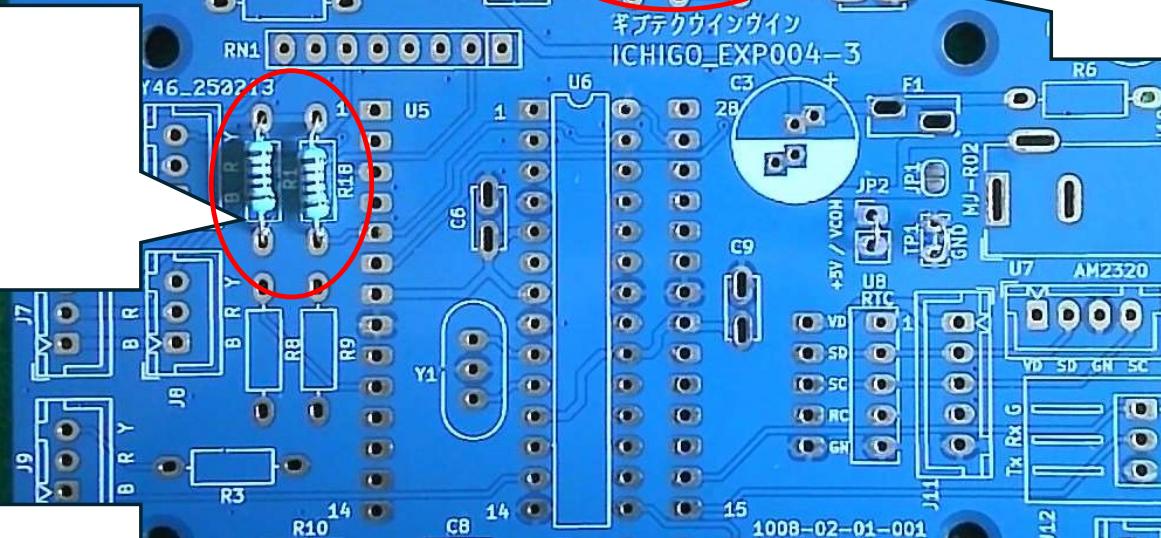


R4とR12 抵抗10KΩ
茶黒黒赤



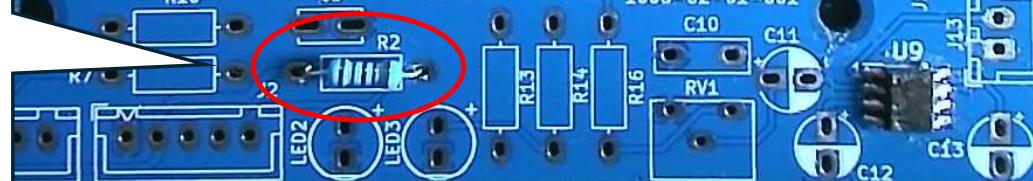
R17とR11 抵抗10KΩ
茶黒黒赤

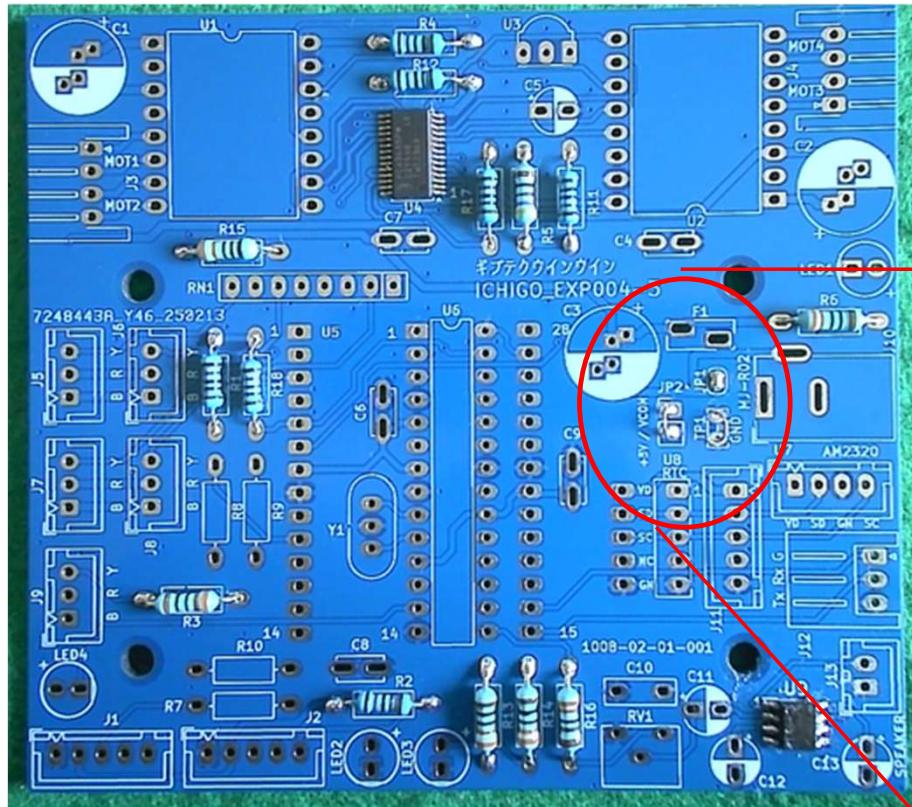
R1とR18
抵抗10KΩ
茶黒黒赤



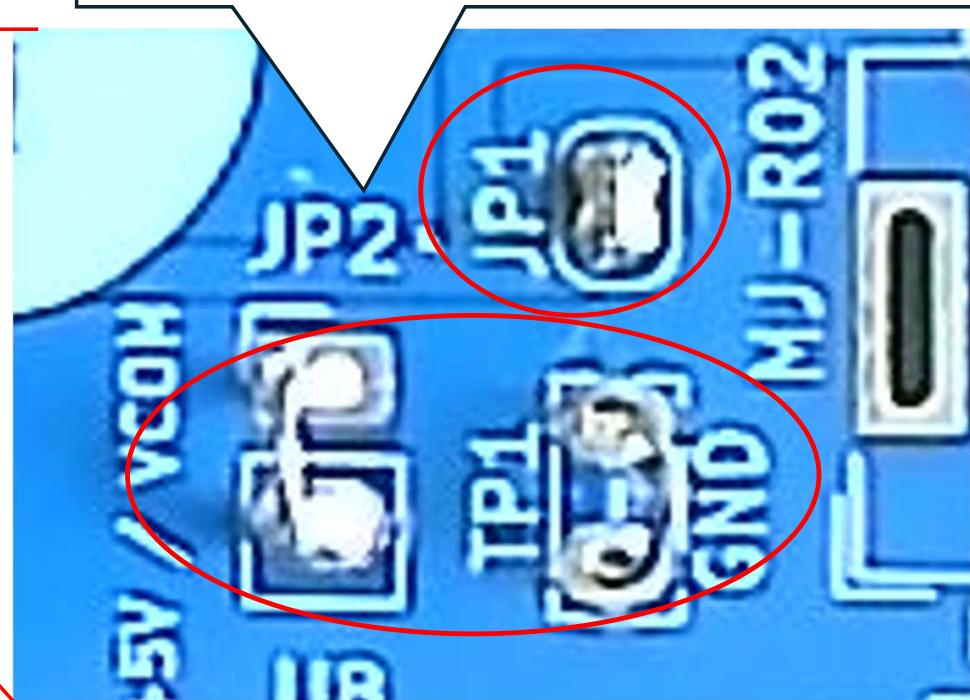
極性なし
7か所

R2 抵抗10KΩ
茶黒黒赤





JP1 半田ショート
TP1 メッキ線ジャンパー
JP2 メッキ線ジャンパー
U字型のメッキ線 插入



R15 抵抗330Ω
橙橙黑黑

R5 抵抗470Ω
黄紫黑黑

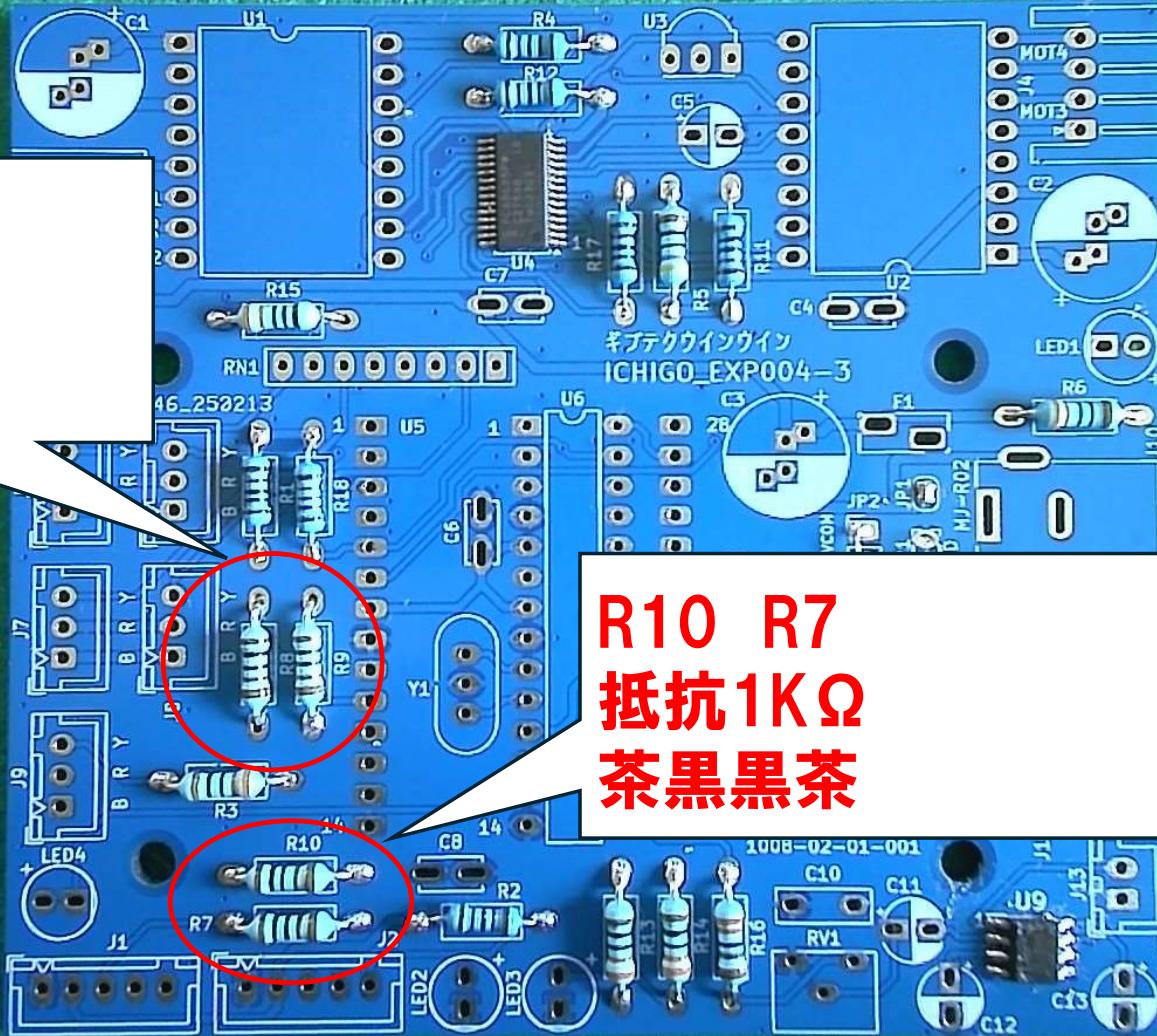
R3 抵抗330Ω
橙橙黑黑

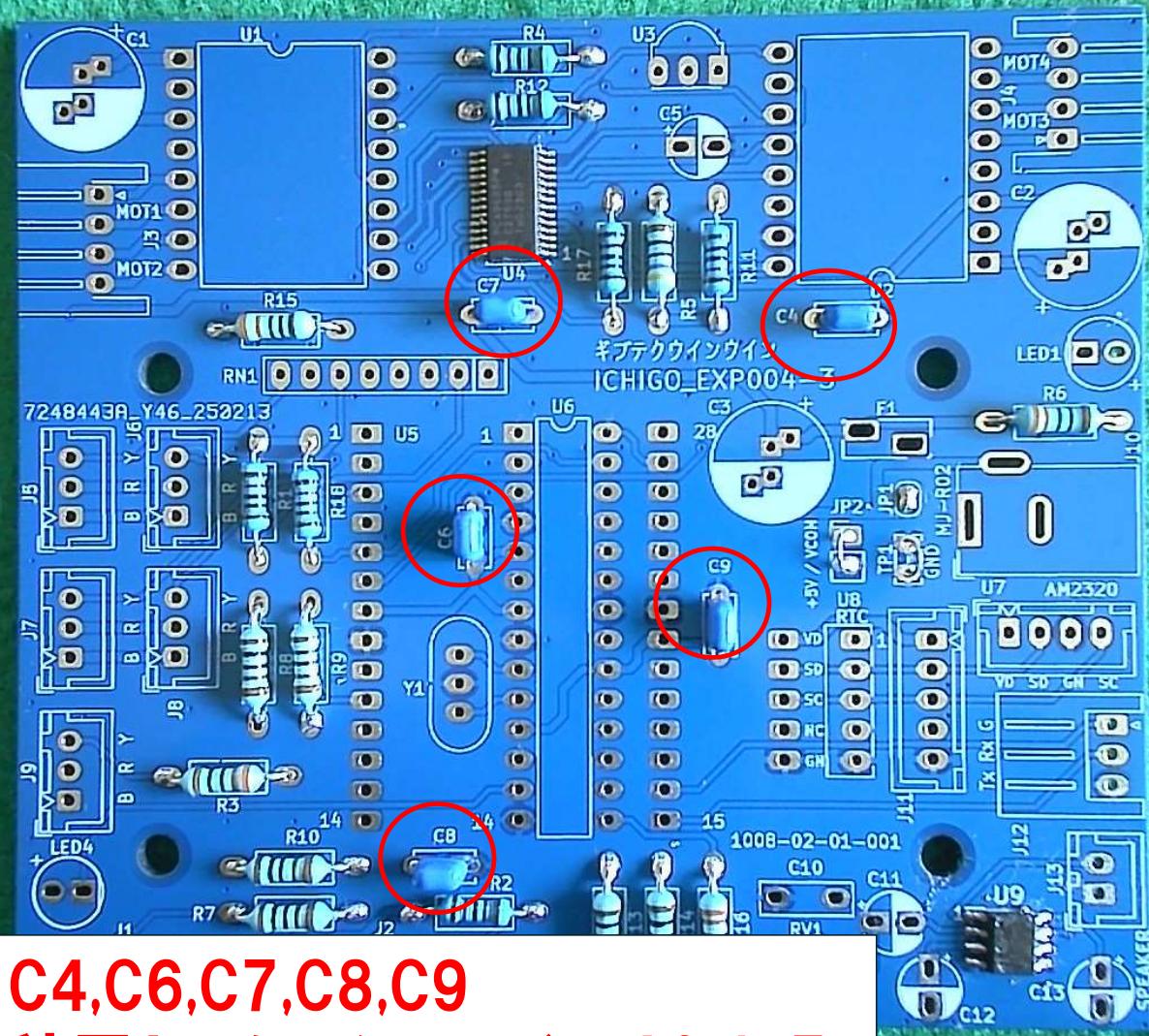
R6 抵抗330Ω
橙橙黑黑

R13,R14
抵抗330Ω
橙橙黑黑

R16 抵抗3.3KΩ
橙橙黑茶

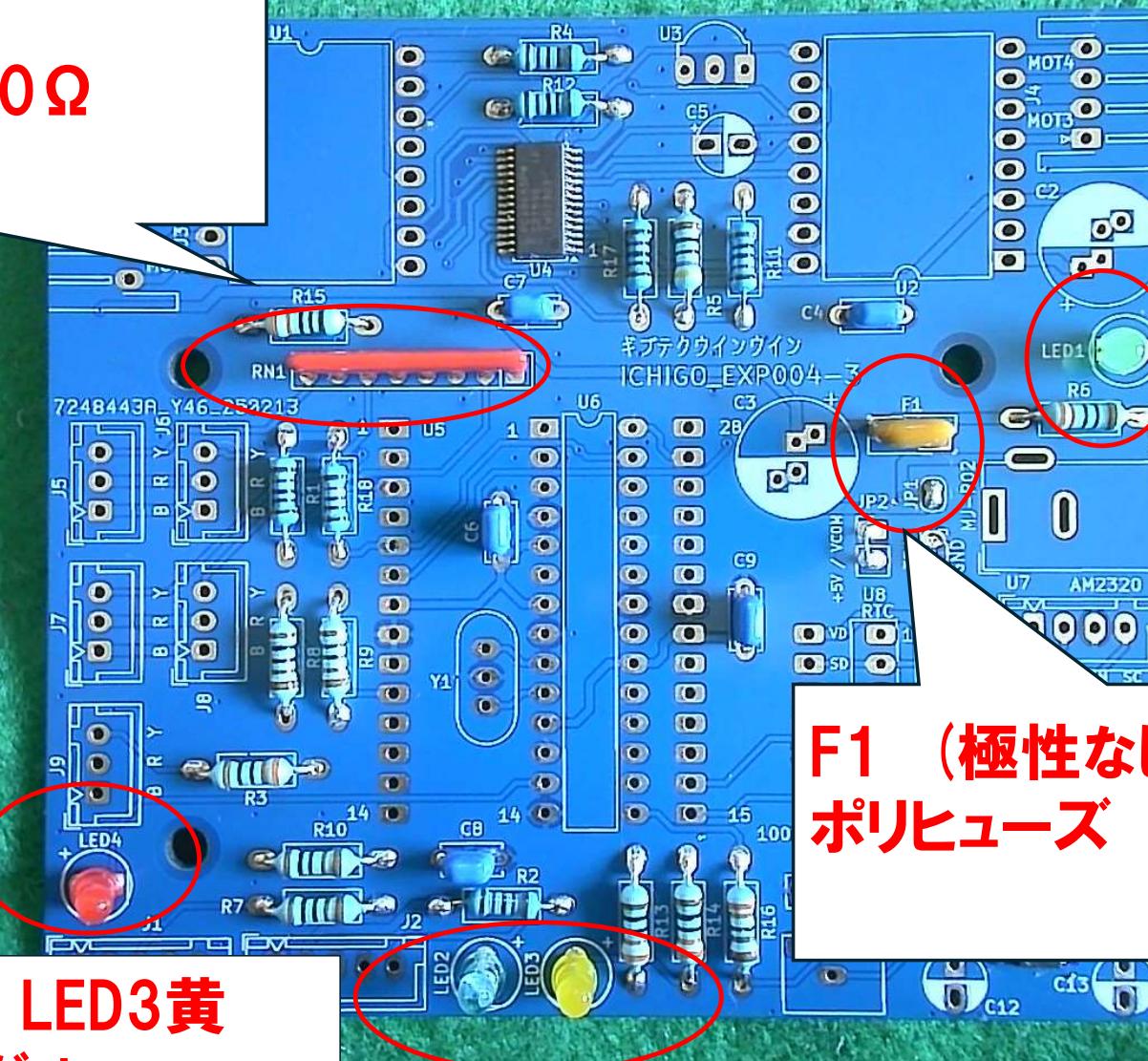
R8 R9
抵抗1KΩ
茶黒黒茶



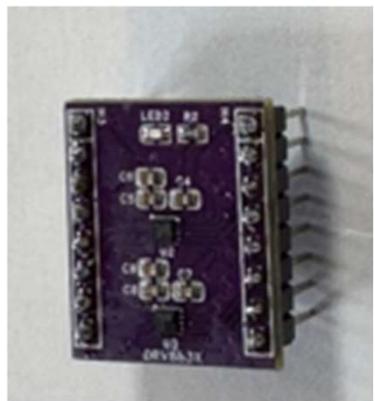


C4,C6,C7,C8,C9
積層セラミックコンデンサ0.1uF

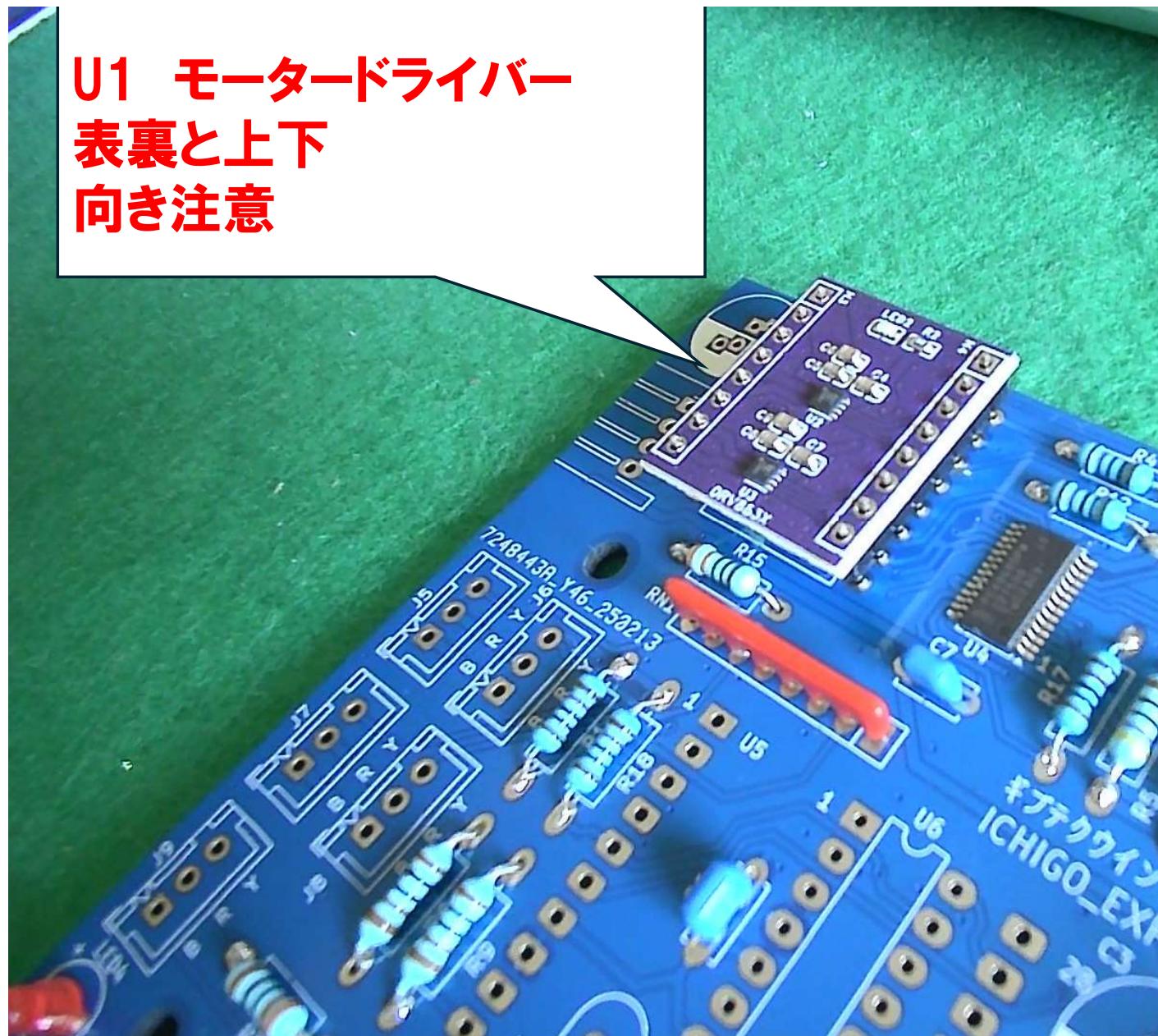
RN1
モジュール抵抗330Ω
黒印 右

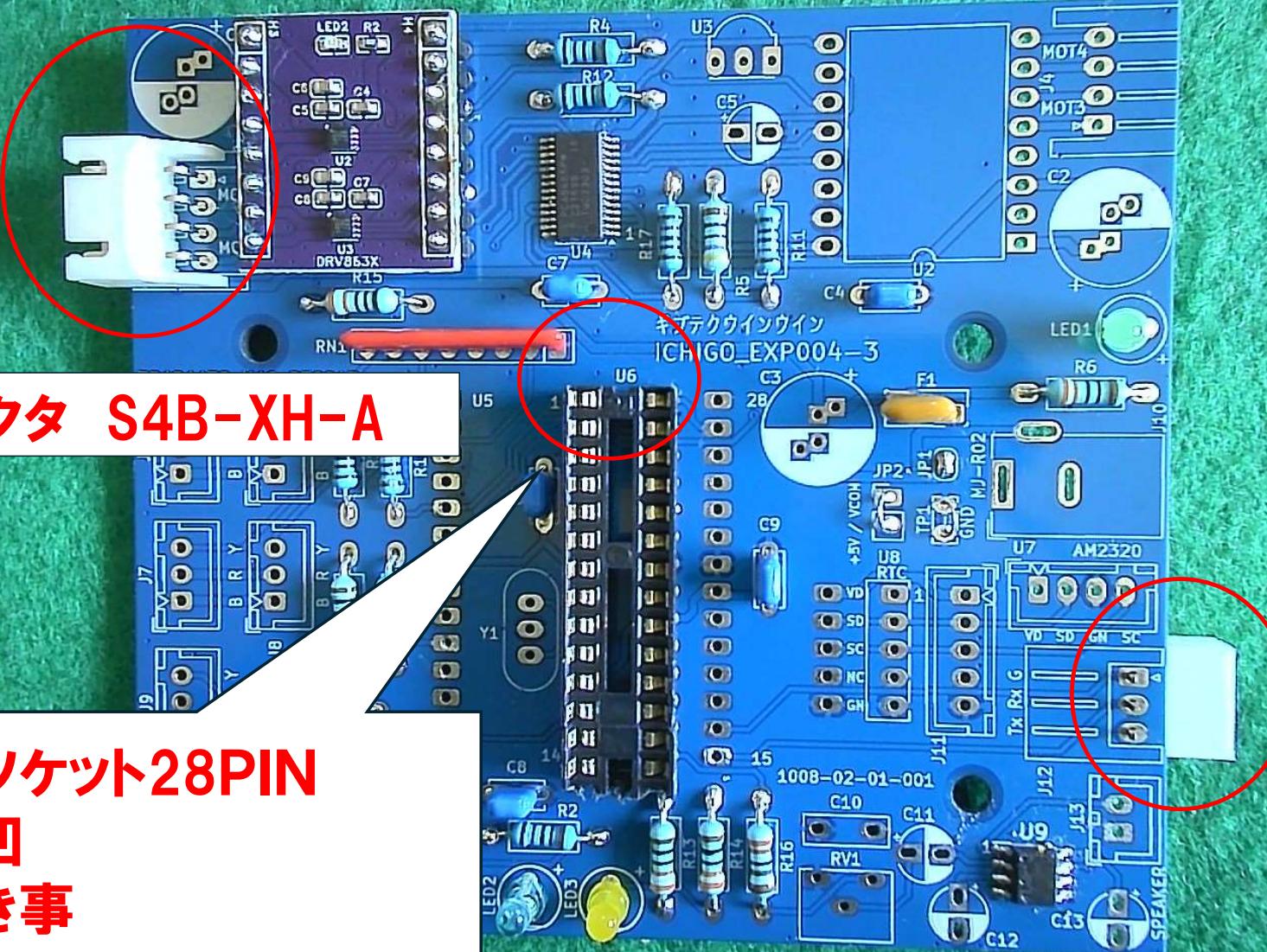


**モータードライバー
傾き発生防止のため
単体でなく メイン
基板に挿入して半田する
浮き無き事**



**U1 モータードライバー
表裏と上下
向き注意**





U5 ヘッダーピン 半田面実装

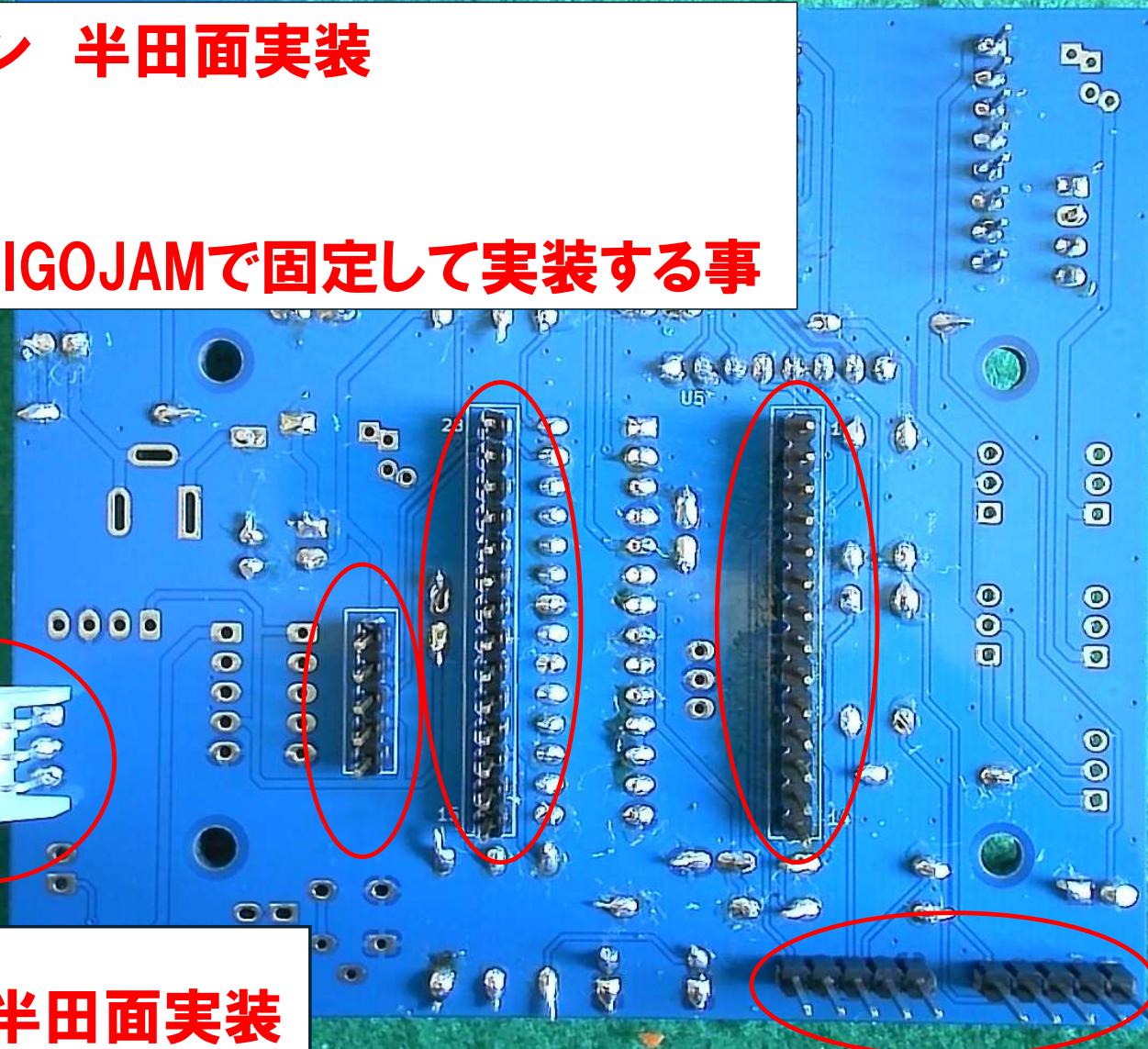
14PIN 2個

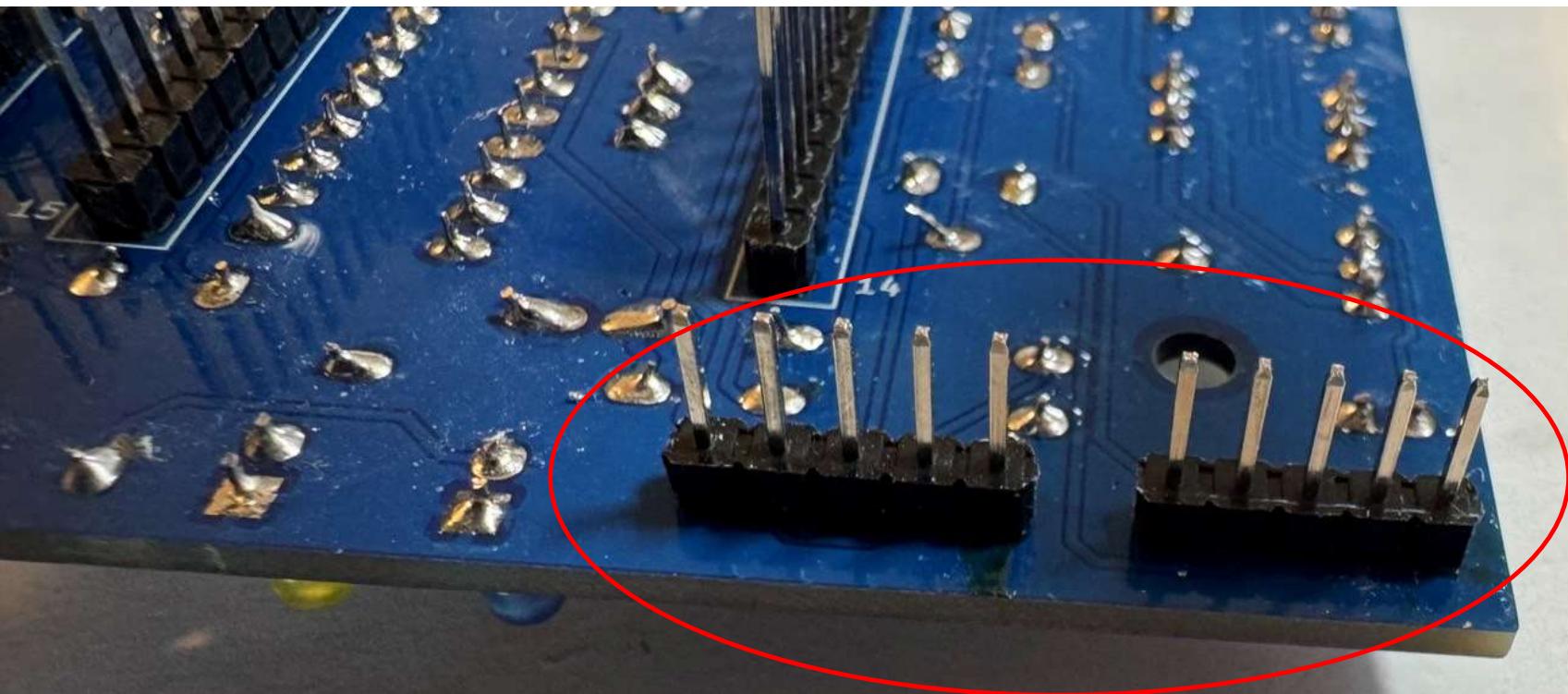
5PIN

浮き 傾き ICHIGOJAMで固定して実装する事



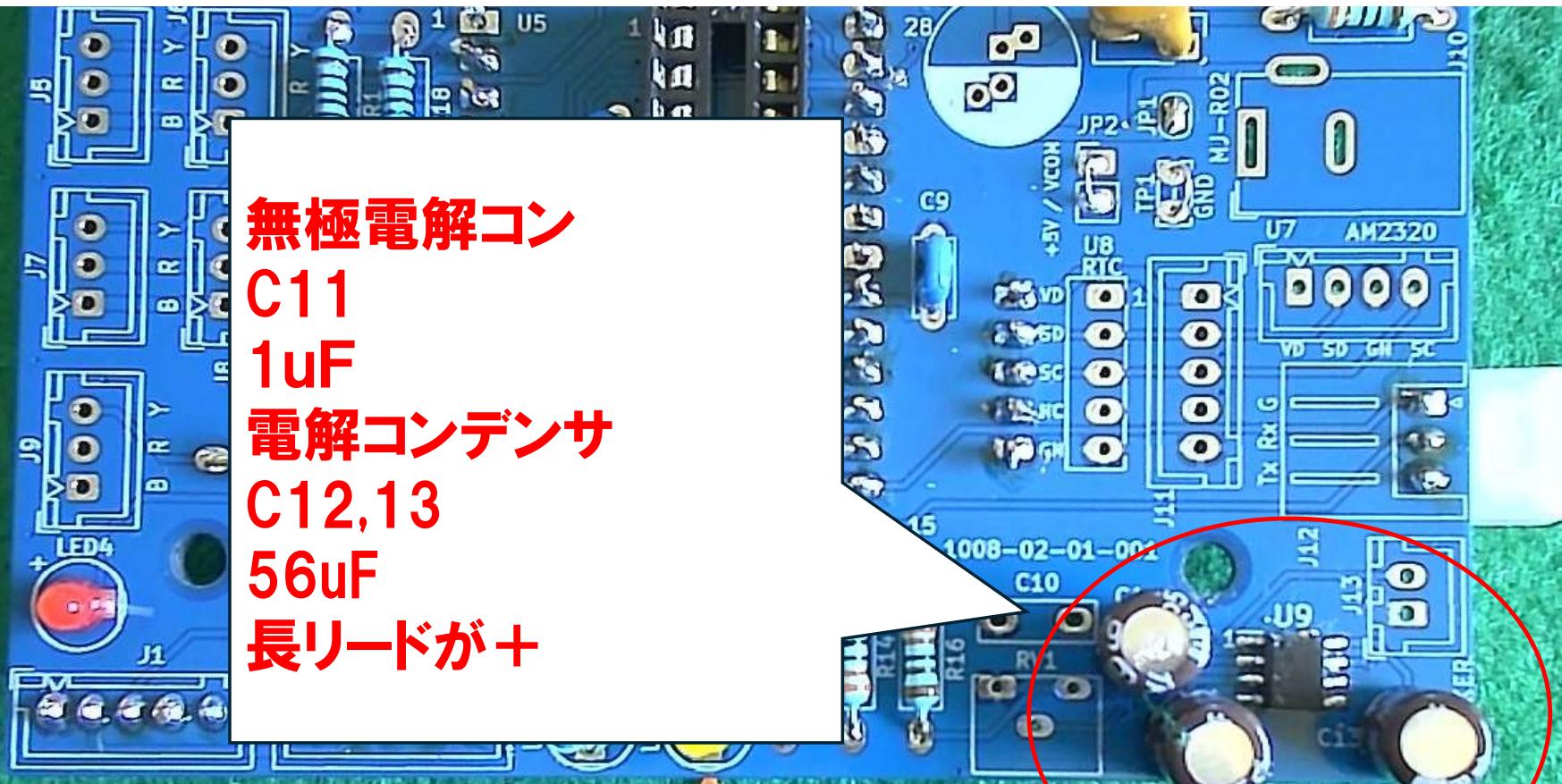
U12 コネクタ 半田面実装

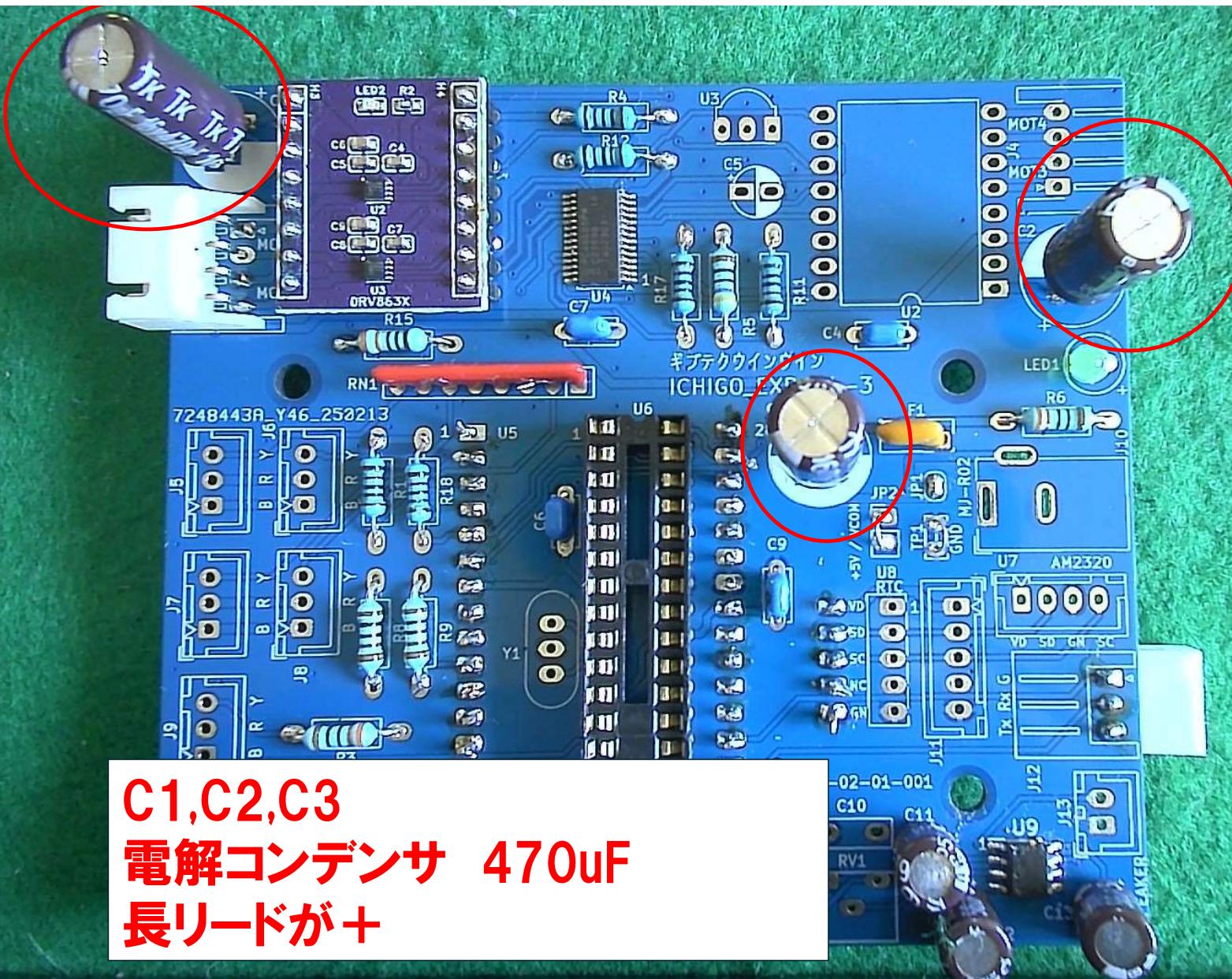




J1,J2
ヘッダーピン5pin
半田面に実装

**無極電解コン
C11
1uF
電解コンデンサ
C12,13
56uF
長リードが+**

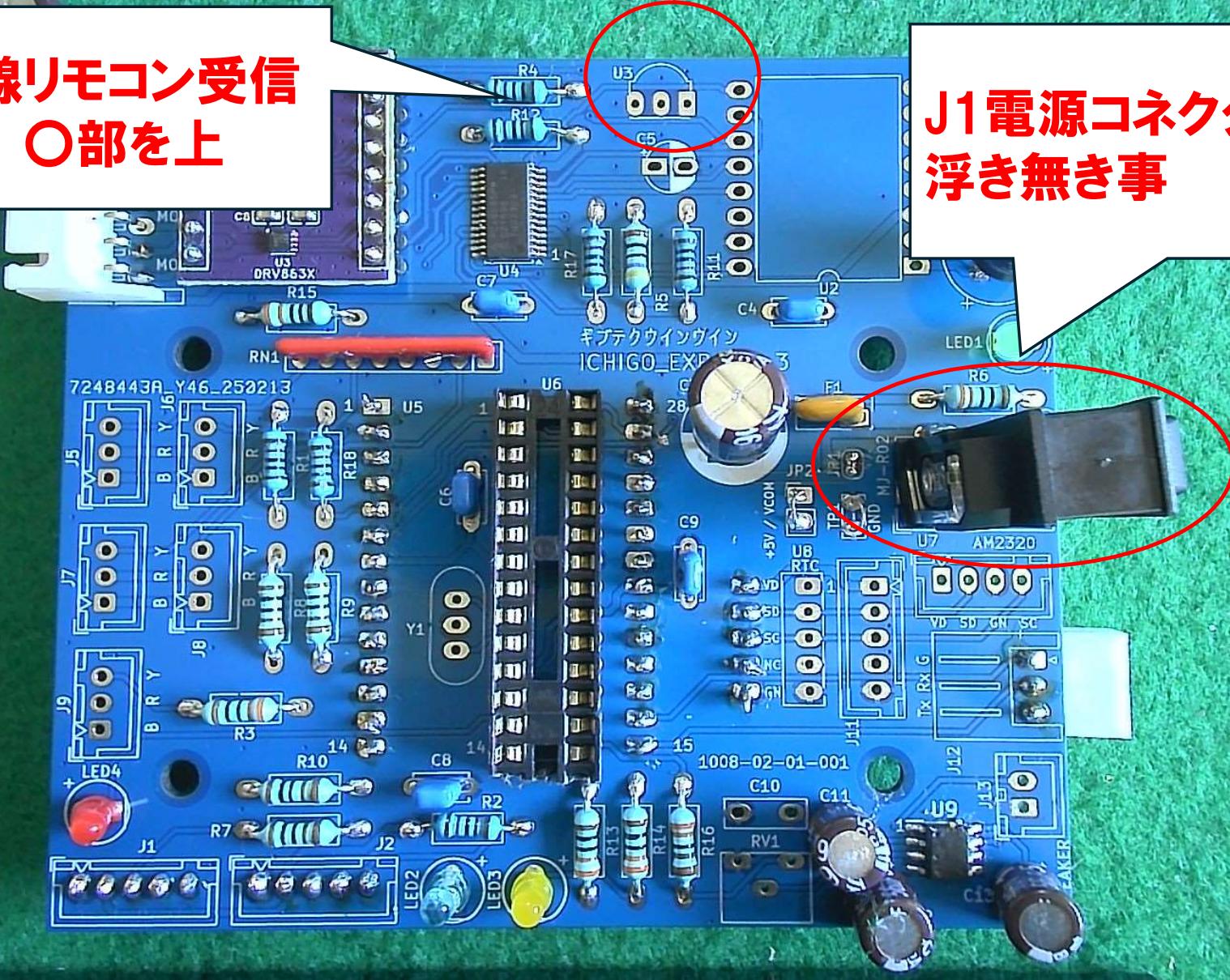




C1,C2,C3
電解コンデンサ 470uF
長リードが+

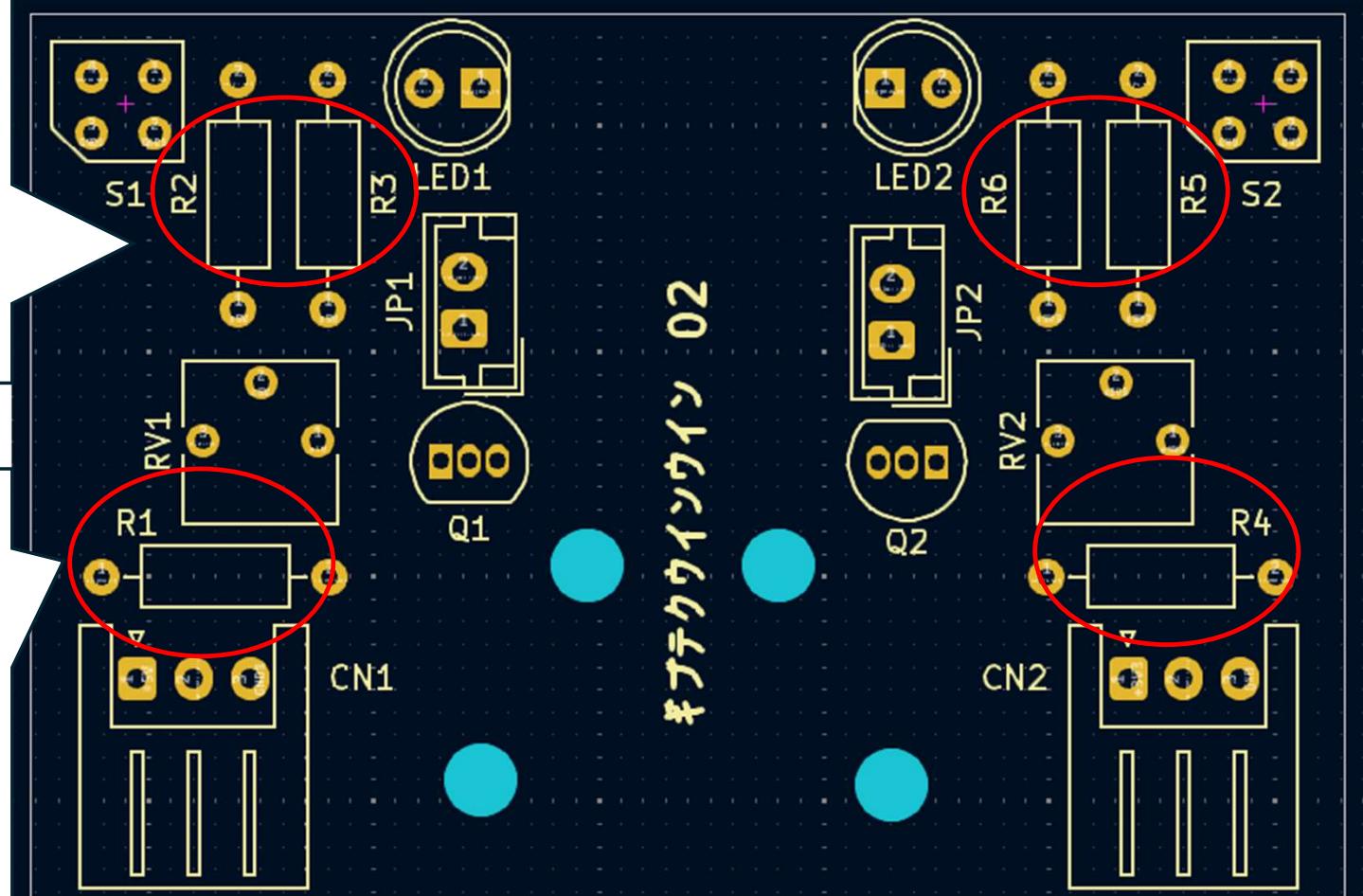
**U3 赤外線リモコン受信
モジュール ○部を上**

**J1電源コネクタ
浮き無き事**

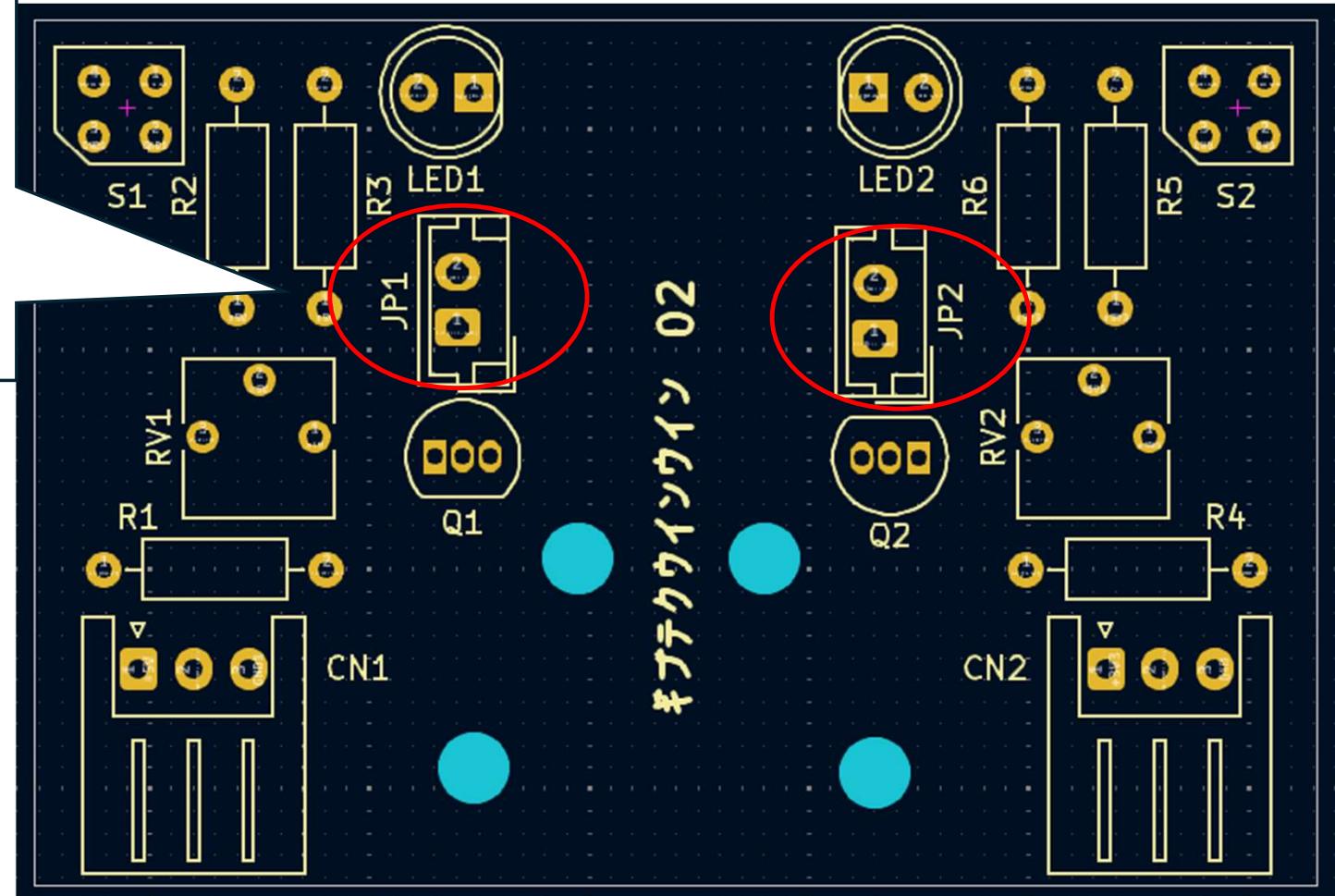


抵抗 100Ω
茶黒茶
 $R2, R3, R5, R6$
極性なし

抵抗 $1K\Omega$
茶黒赤
 $R1, R4$
極性なし



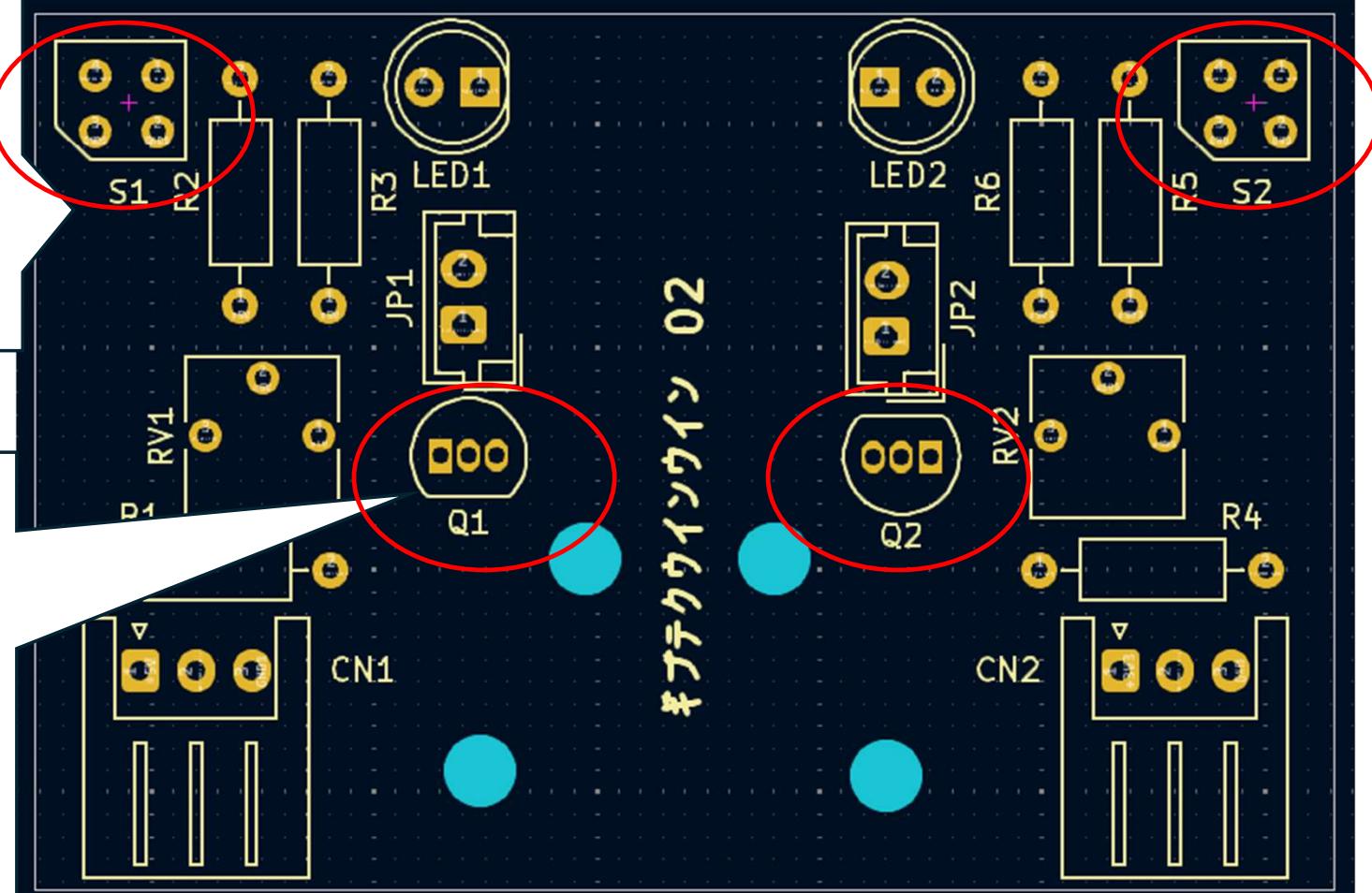
**抵抗 0Ω
リード線 メッキジャンパー
U字に曲げて ショート
JP1, JP2
極性なし**



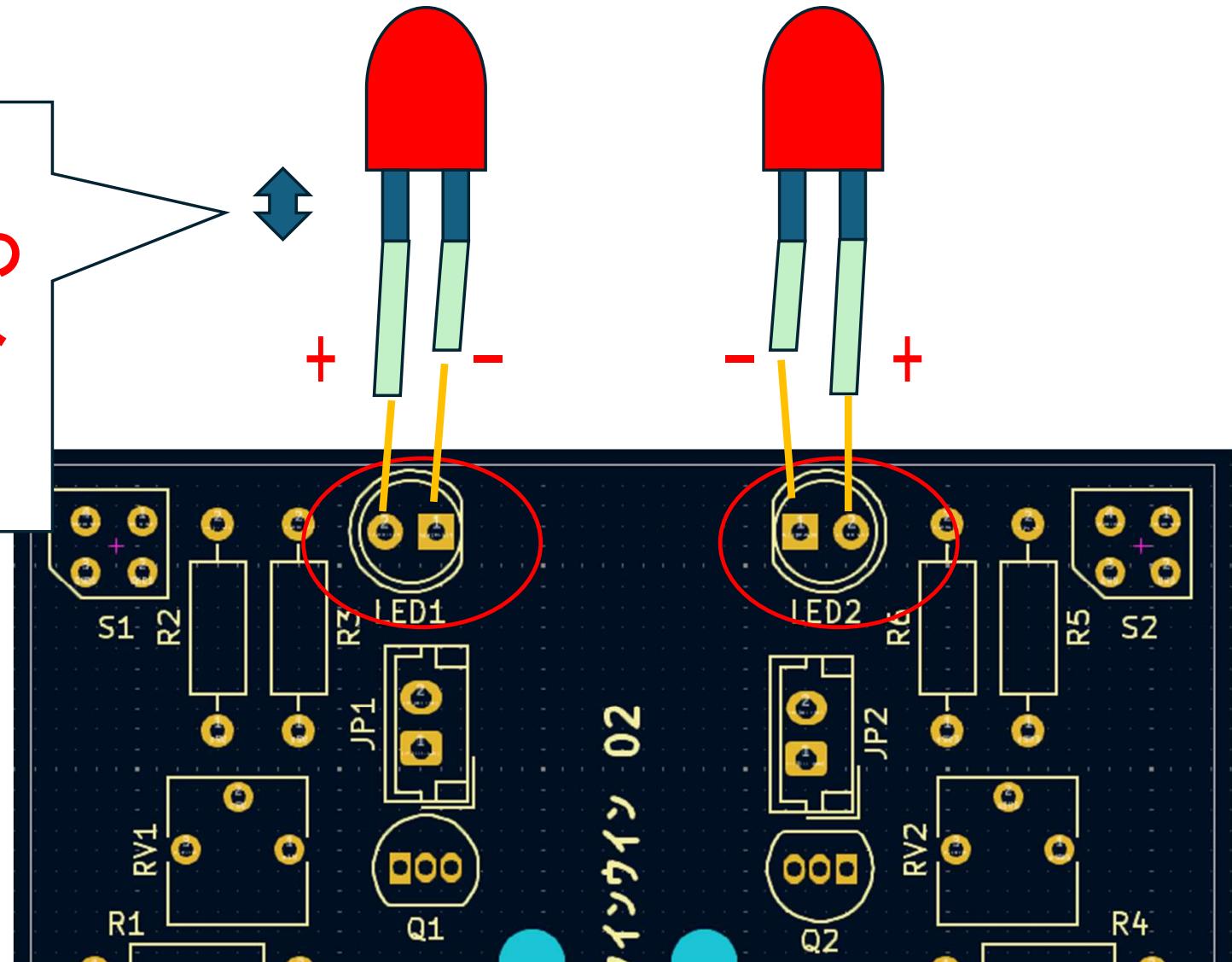
#ブテクワイシクイン 02

**反射センサー
浮き無き事
S1, S2
切り欠きを シメクに合わ
せる**

**FET
浮き無き事
Q1, Q2
切り欠きを シメクに合わ
せる
リードのショート無き事**

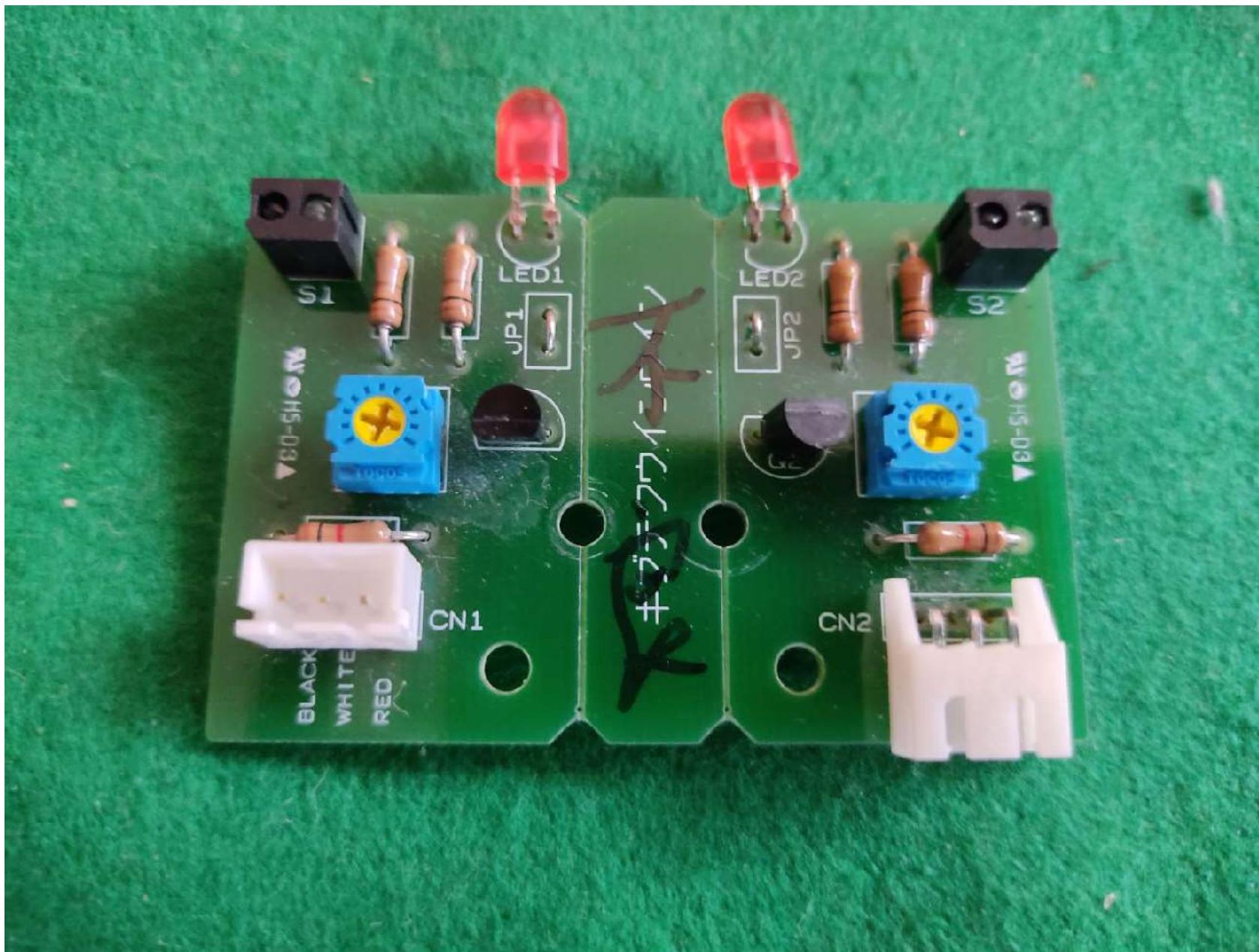


**LED赤
リードを5ミリの位置で図の
ように90度に曲げて挿入
LED1, LED2
極性 リード長いほう +**



**LED赤
リードを5ミリの位置で図の
ように90度に曲げて挿入
LED1, LED2**





アームロボット3（2026） 組立手順書

**拡張基板編
マウント指示書 VER001
2025/12/28**

C5 電解56uF
向き注意

U2 モータードライバー
表裏と上下
向き注意

ピンヘッダーJ5とJ6
3PIN 2カ所

ピンヘッダーJ5とJ6
3PIN 2カ所

C13 電解コン47uF
向き注意

J7-J9 向き注意
B3B-XH-A 3カ所

C11 無極性電解コン
1-10uF

C12 電解コン10uF
向き注意

