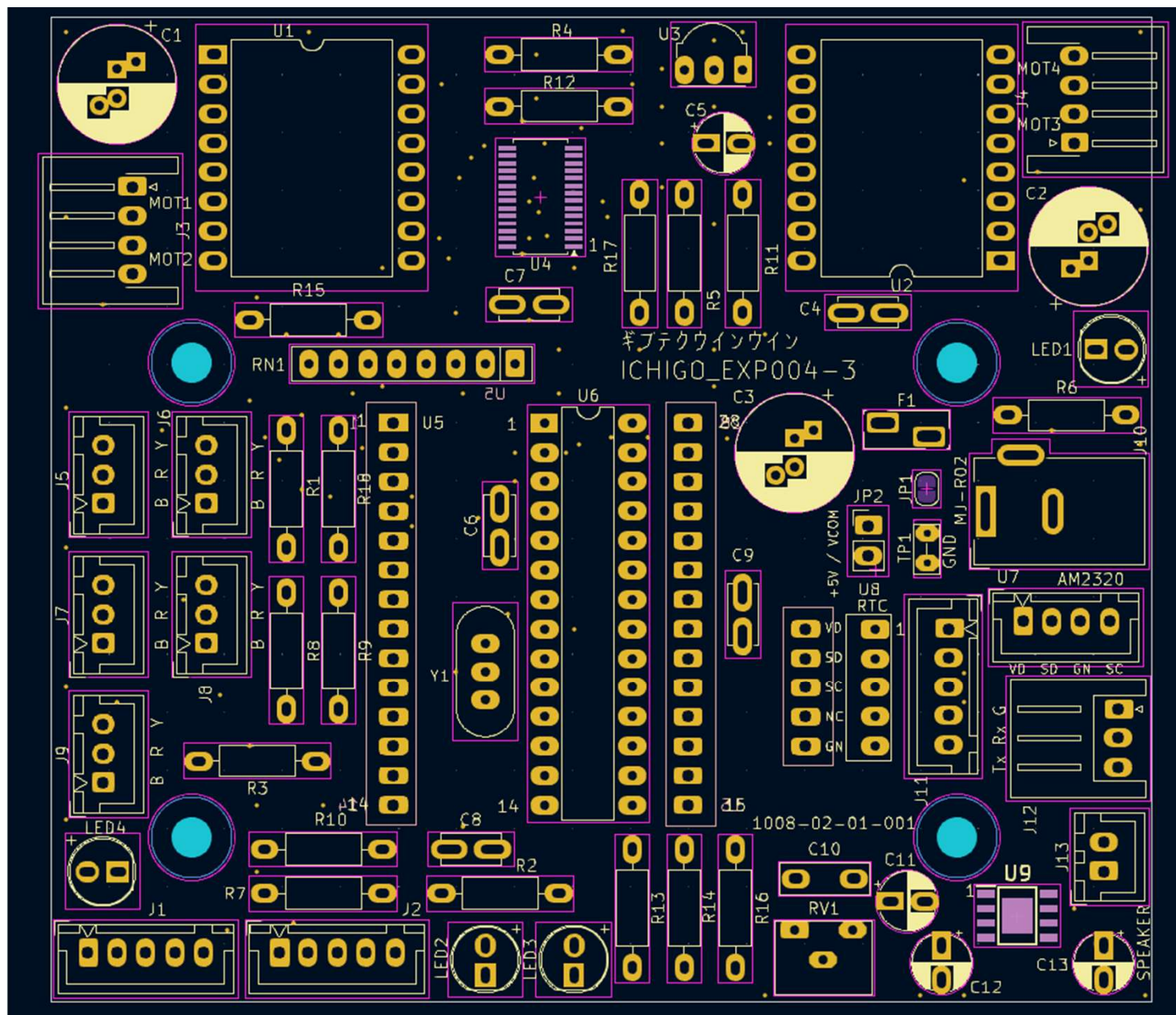
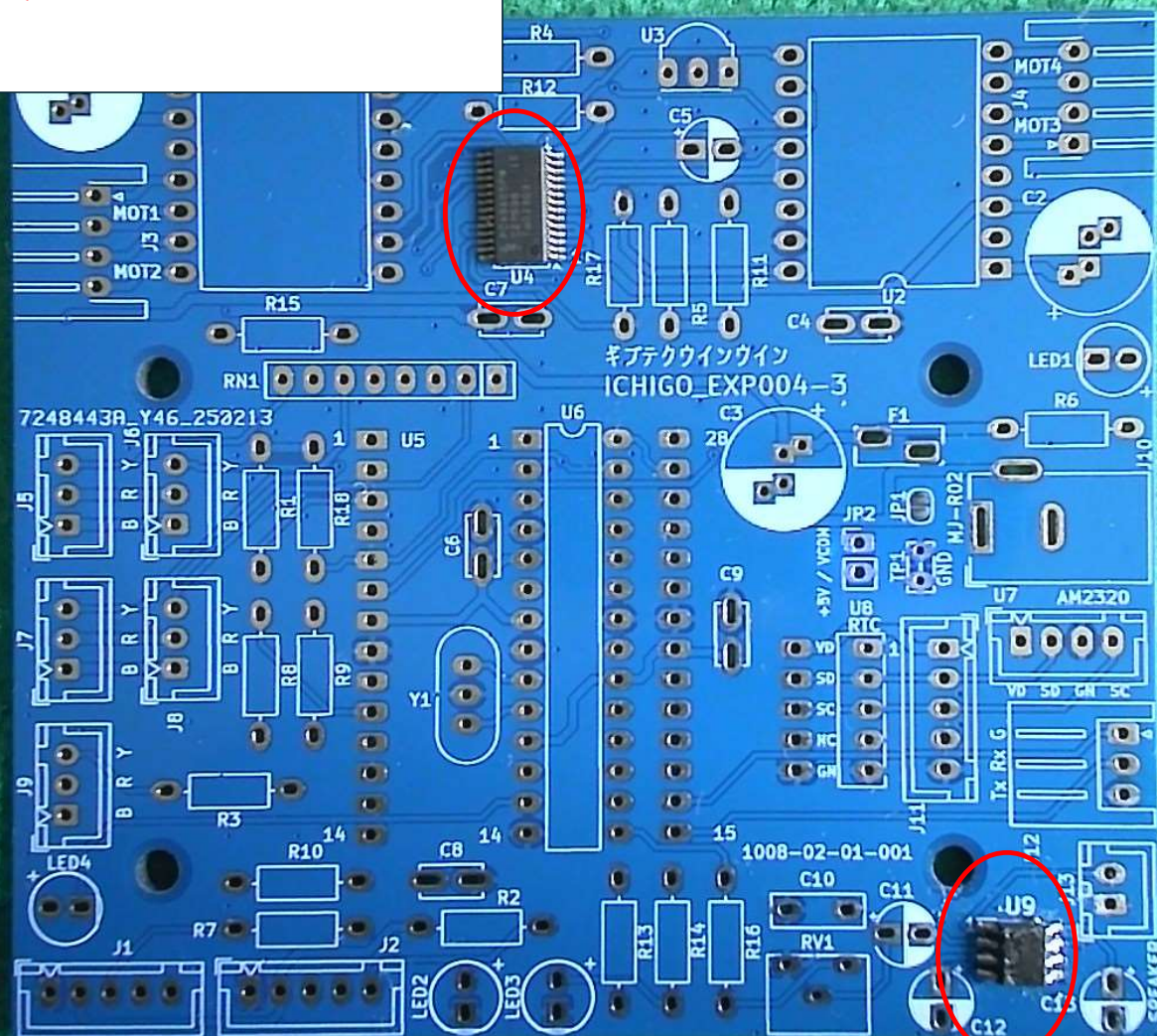


アームロボット3 組立手順書

**拡張基板編
マウント指示書 VER002
2025/9/18**



U4とU9表面実装部品 マウント済



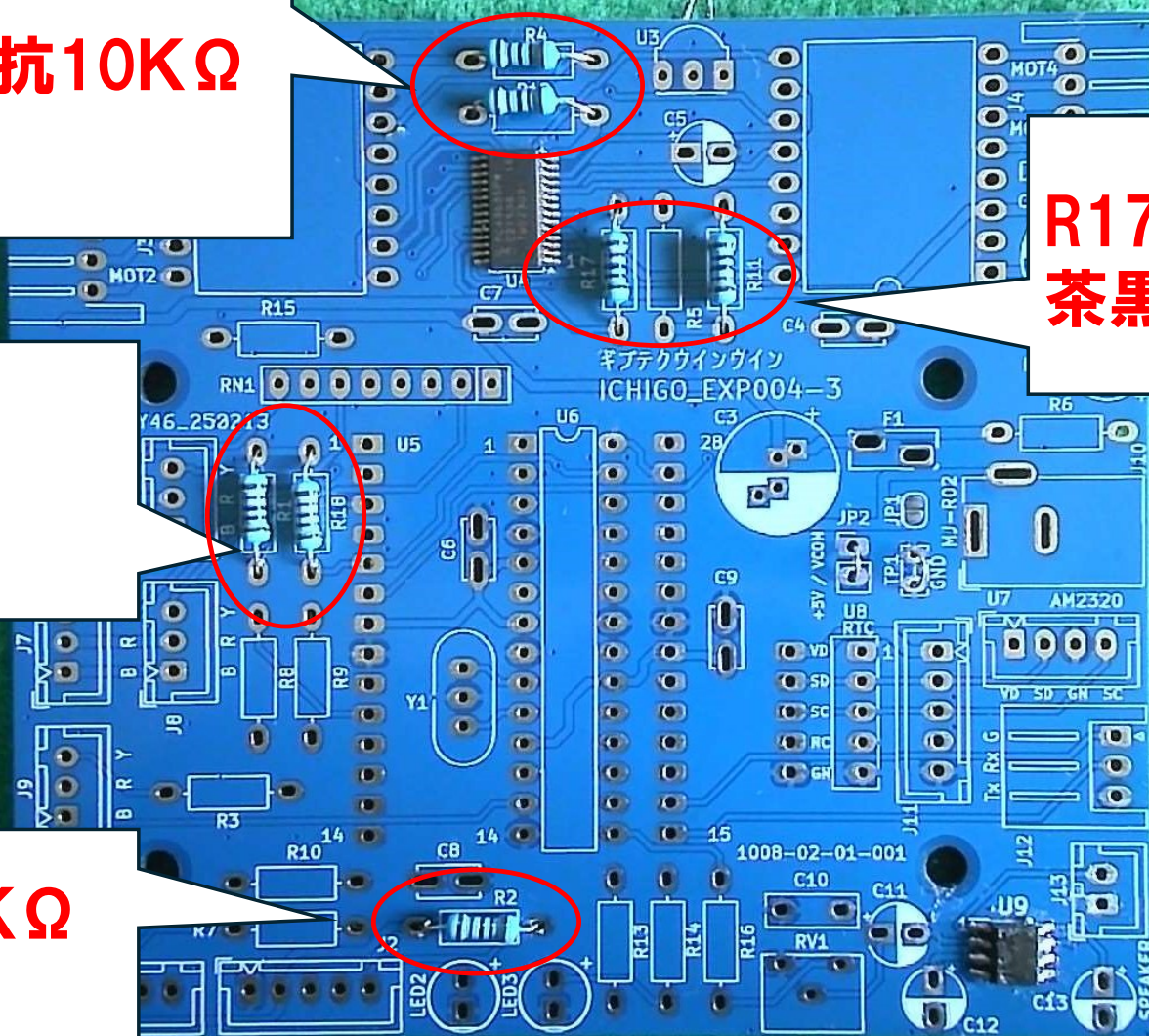
R4とR12 抵抗10K Ω
茶黒黒赤

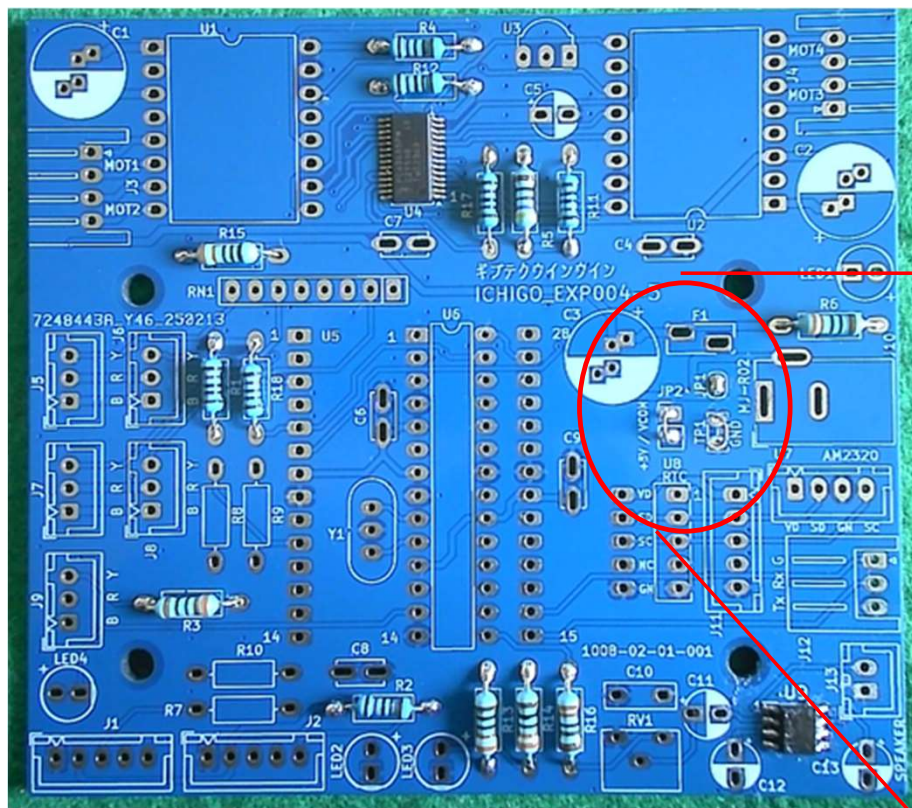
R17とR11 抵抗10K Ω
茶黒黒赤

R1とR18
抵抗10K Ω
茶黒黒赤

R2 抵抗10K Ω
茶黒黒赤

極性なし
7か所



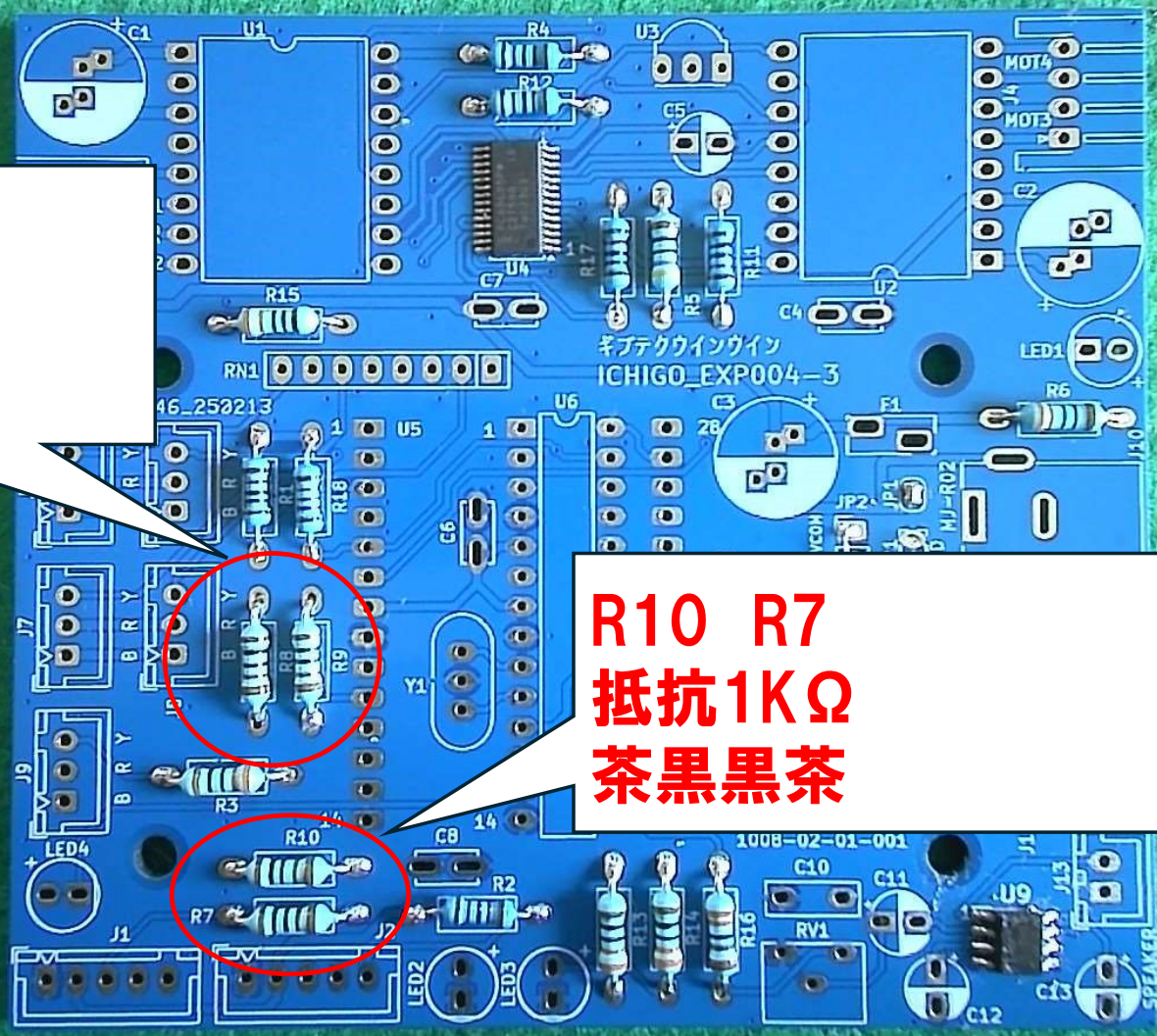


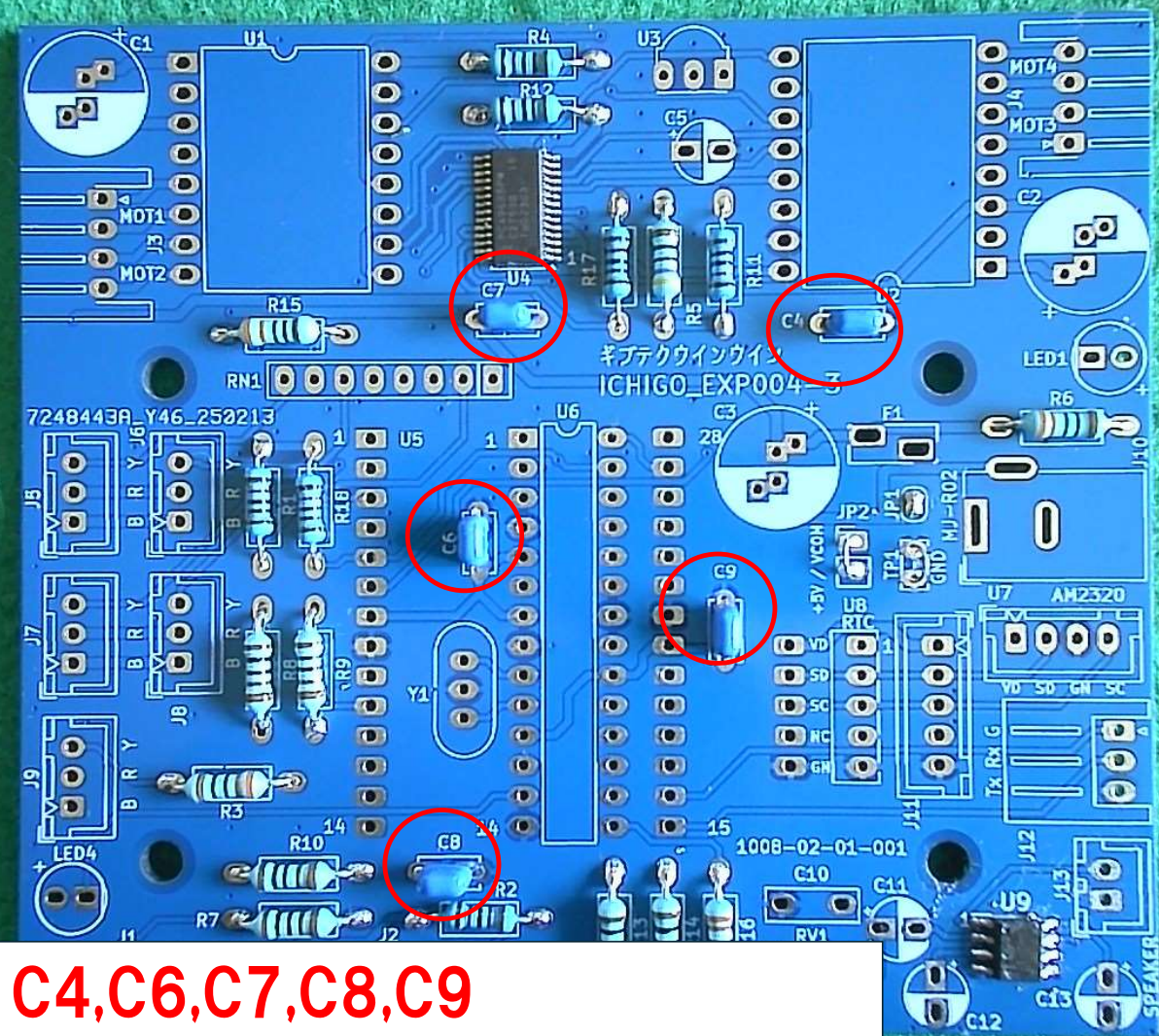
JP1 半田ショート
TP1 メツキ線ジャンパー
JP2 メツキ線ジャンパー
U字型のメツキ線 挿入



R8 R9
抵抗1K Ω
茶黒黒茶

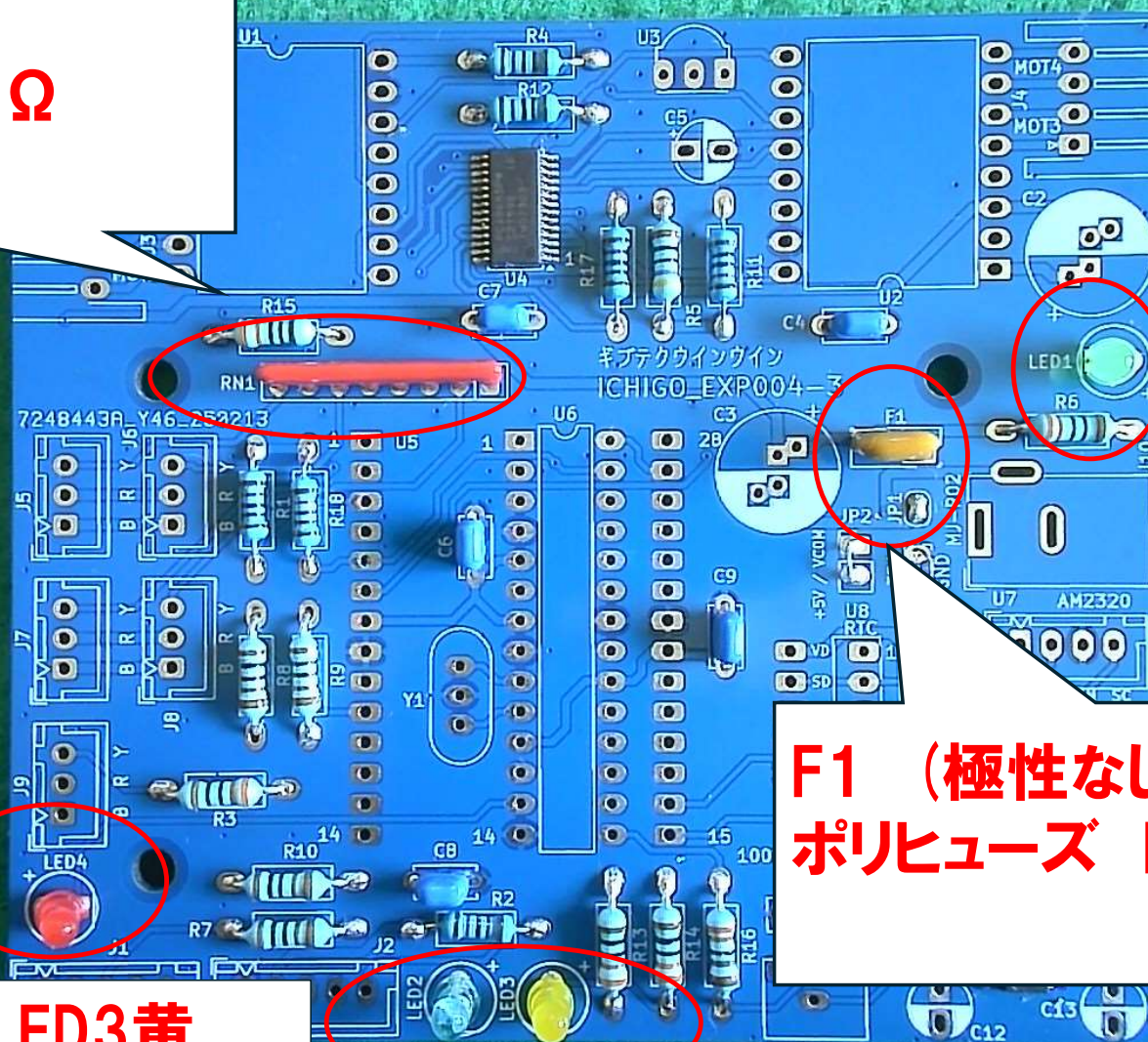
R10 R7
抵抗1K Ω
茶黒黒茶





C4,C6,C7,C8,C9
積層セラミックコンデンサ0.1uF

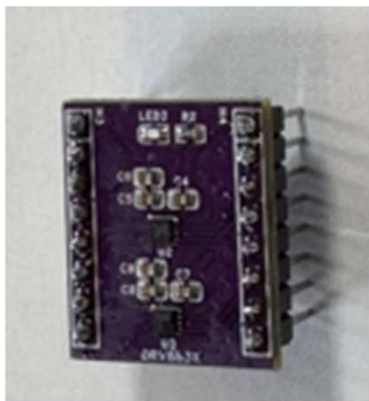
RN1
モジュール抵抗330Ω
黒印 右



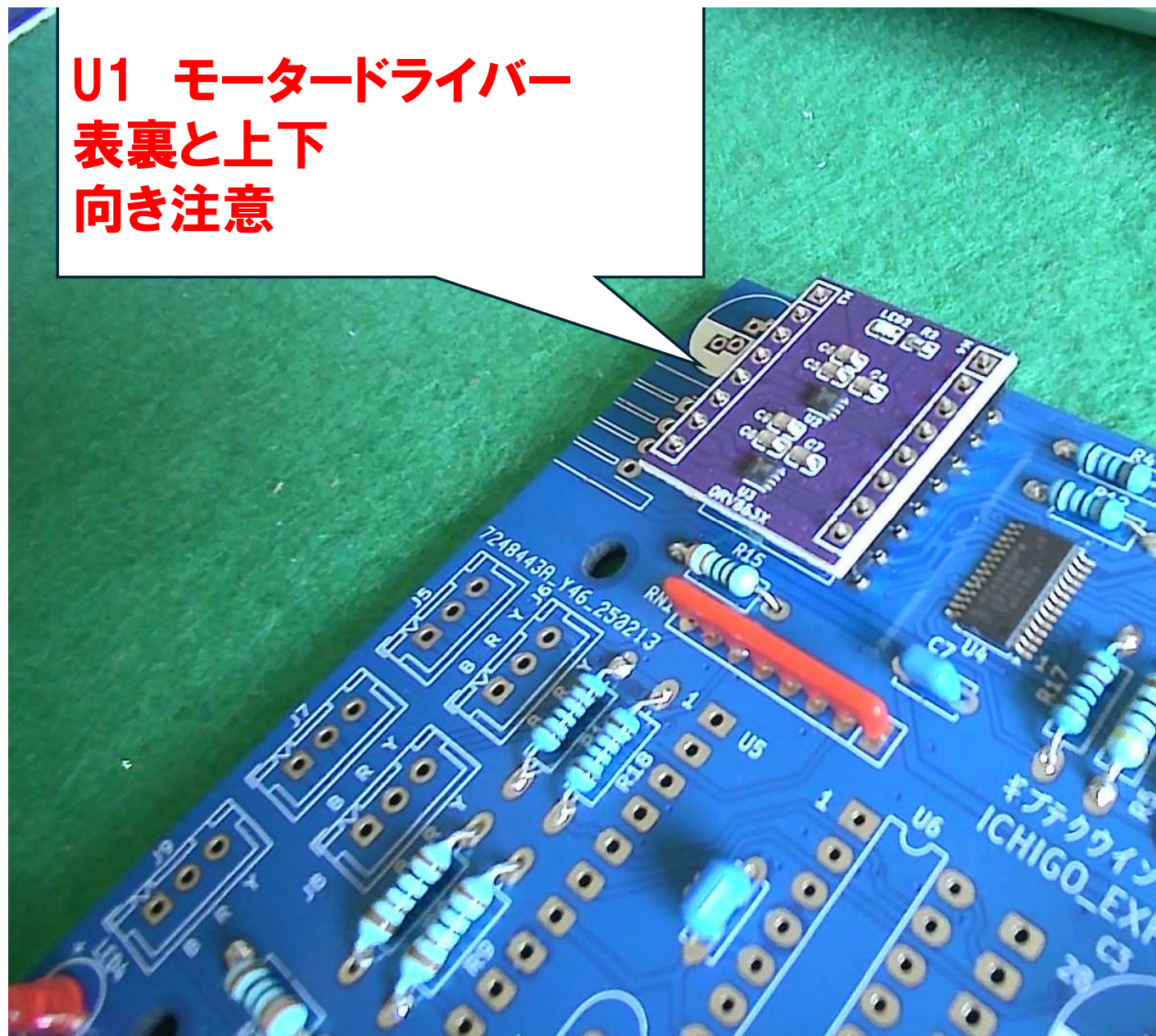
F1 (極性なし)
ポリヒューズ PGEF300

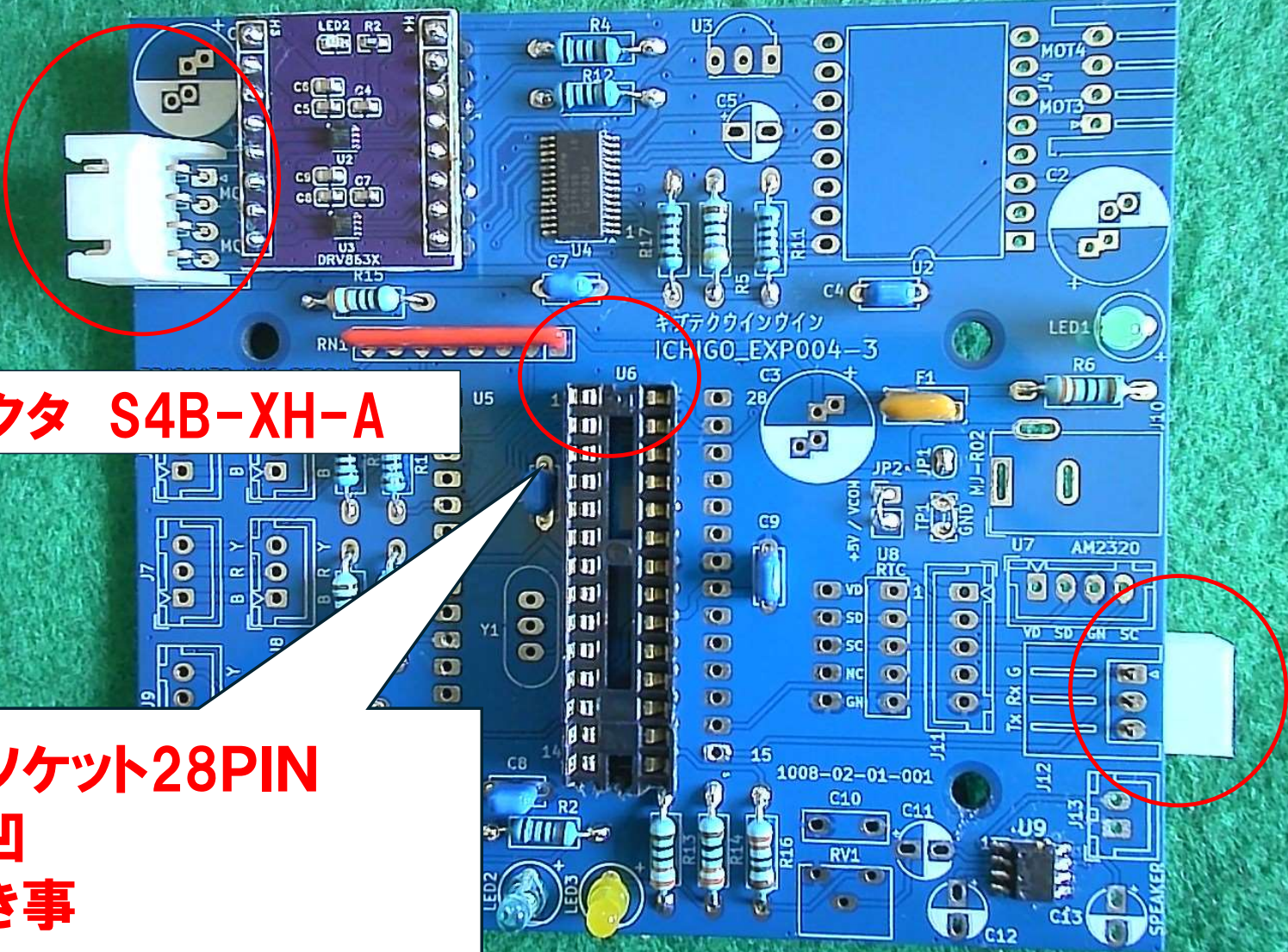
LED4赤、LED2青、LED3黄
LED1緑 長リードが+

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





J3:コネクタ S4B-XH-A

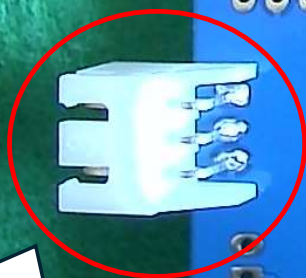
**U6 ICソケット28PIN
1PIN 凹
浮き無き事**

U5 ヘッダーピン 半田面実装

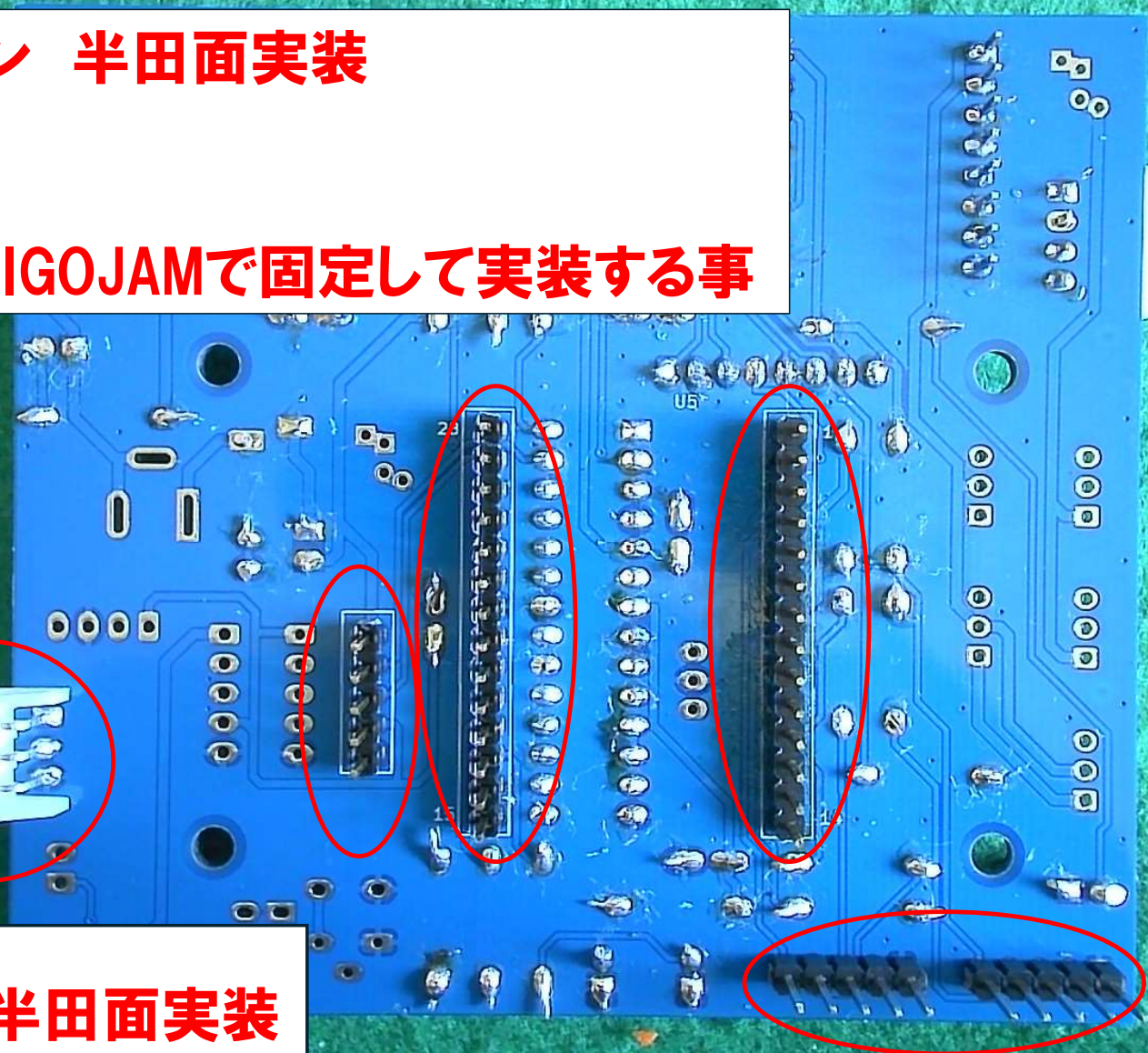
14PIN 2個

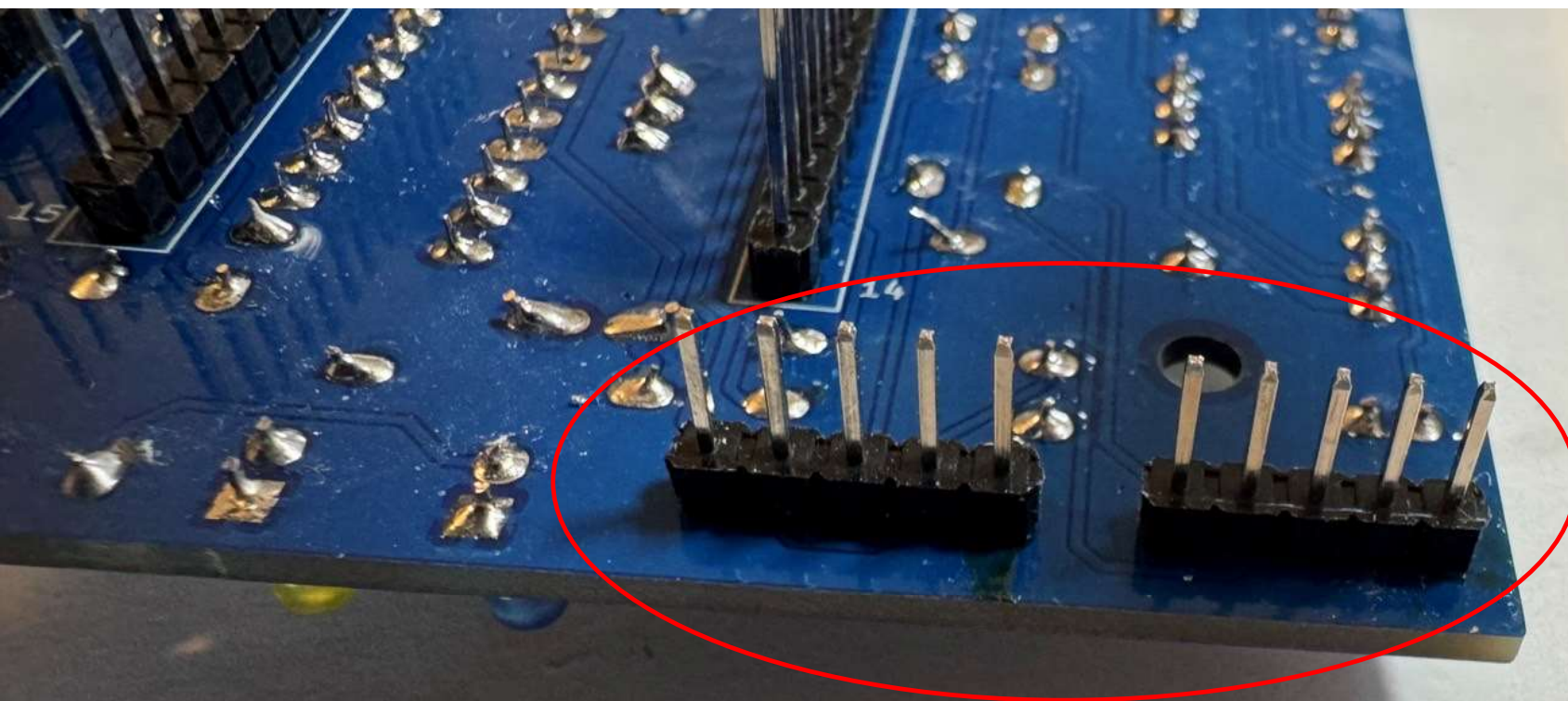
5PIN

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



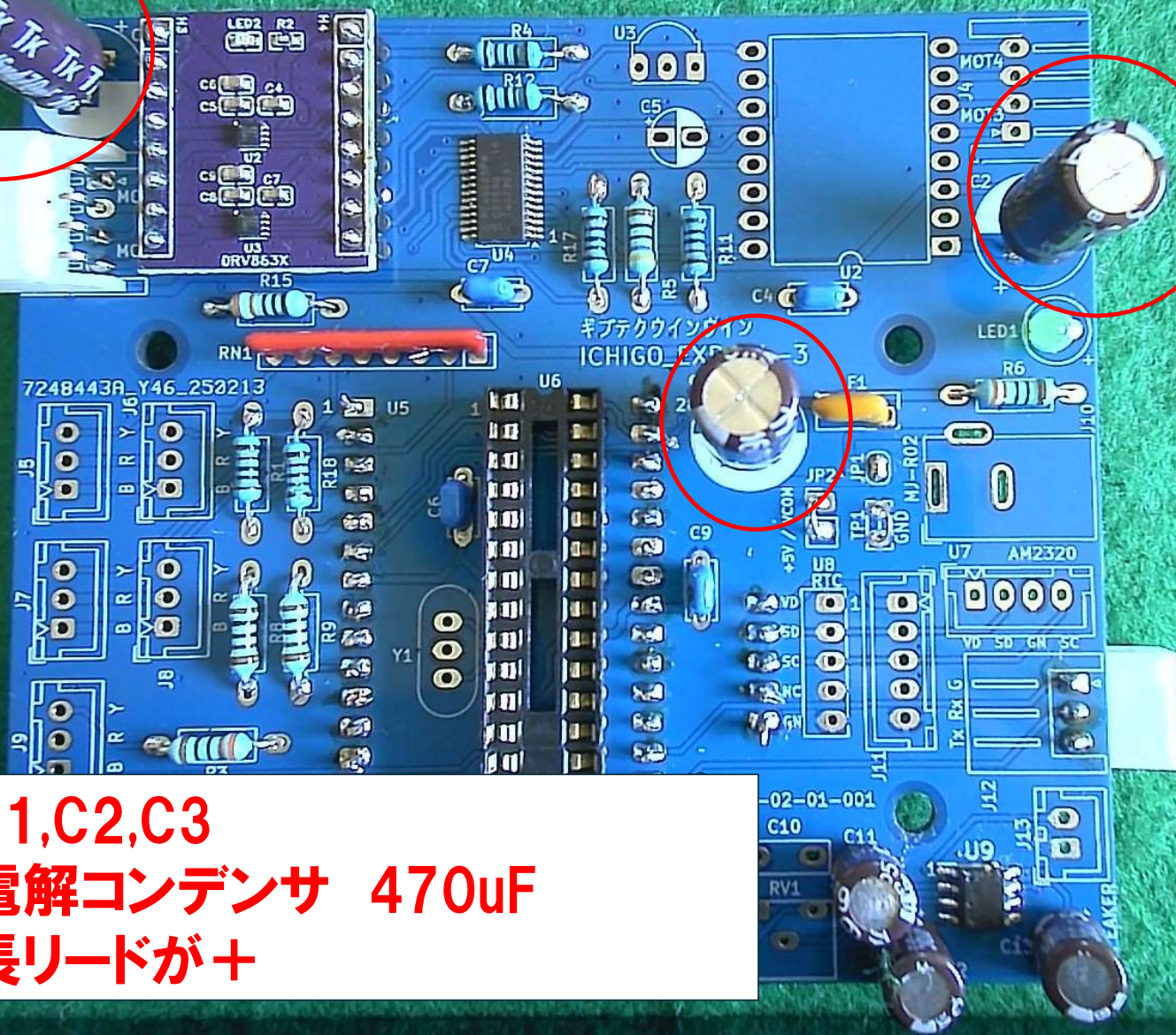


J1,J2
ヘッダーピン5pin
半田面に実装

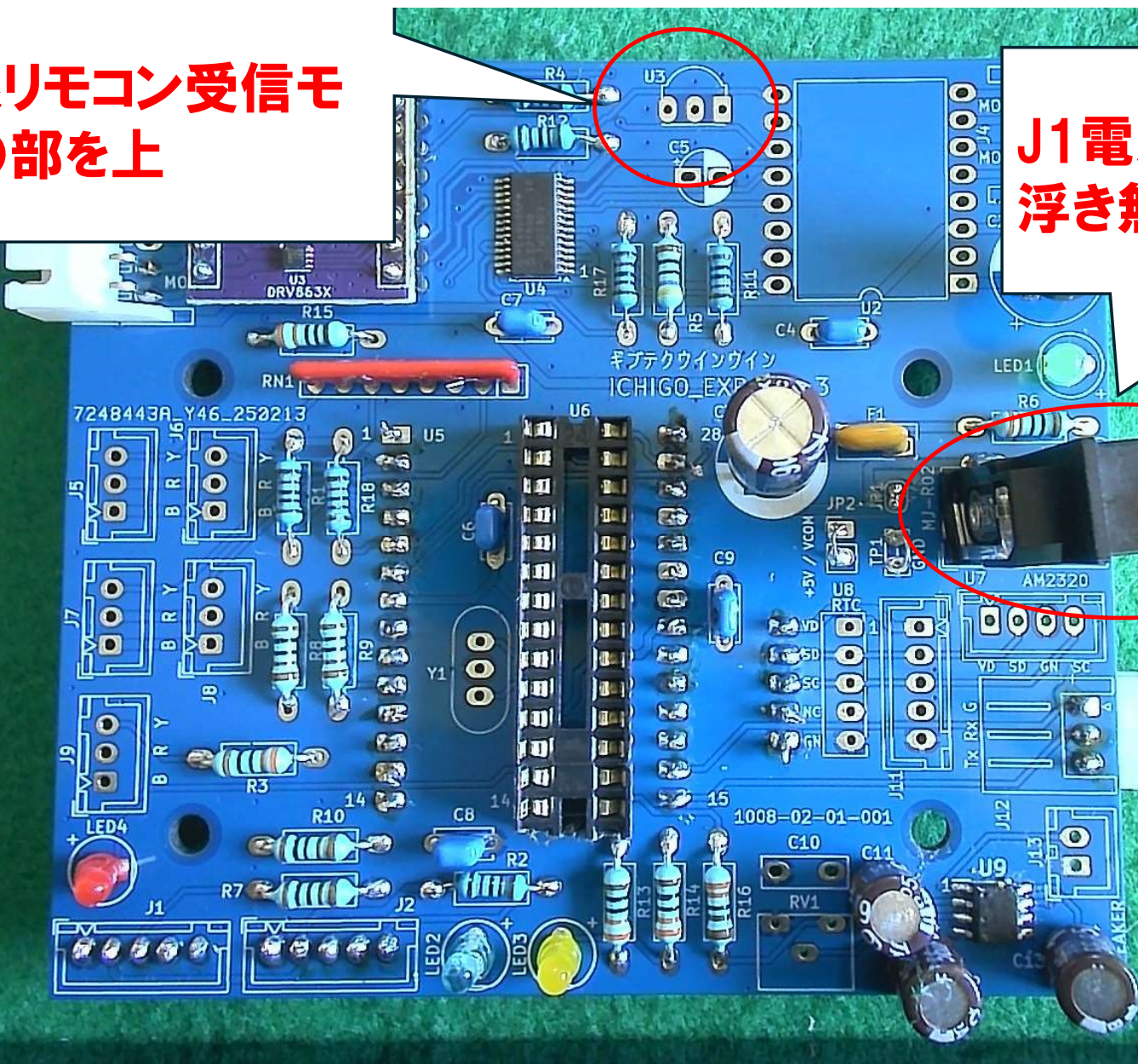
無極電解コン
C11
1uF
電解コンデンサ
C12,13
56uF
長リードが+



C1,C2,C3
電解コンデンサ 470uF
長リードが+



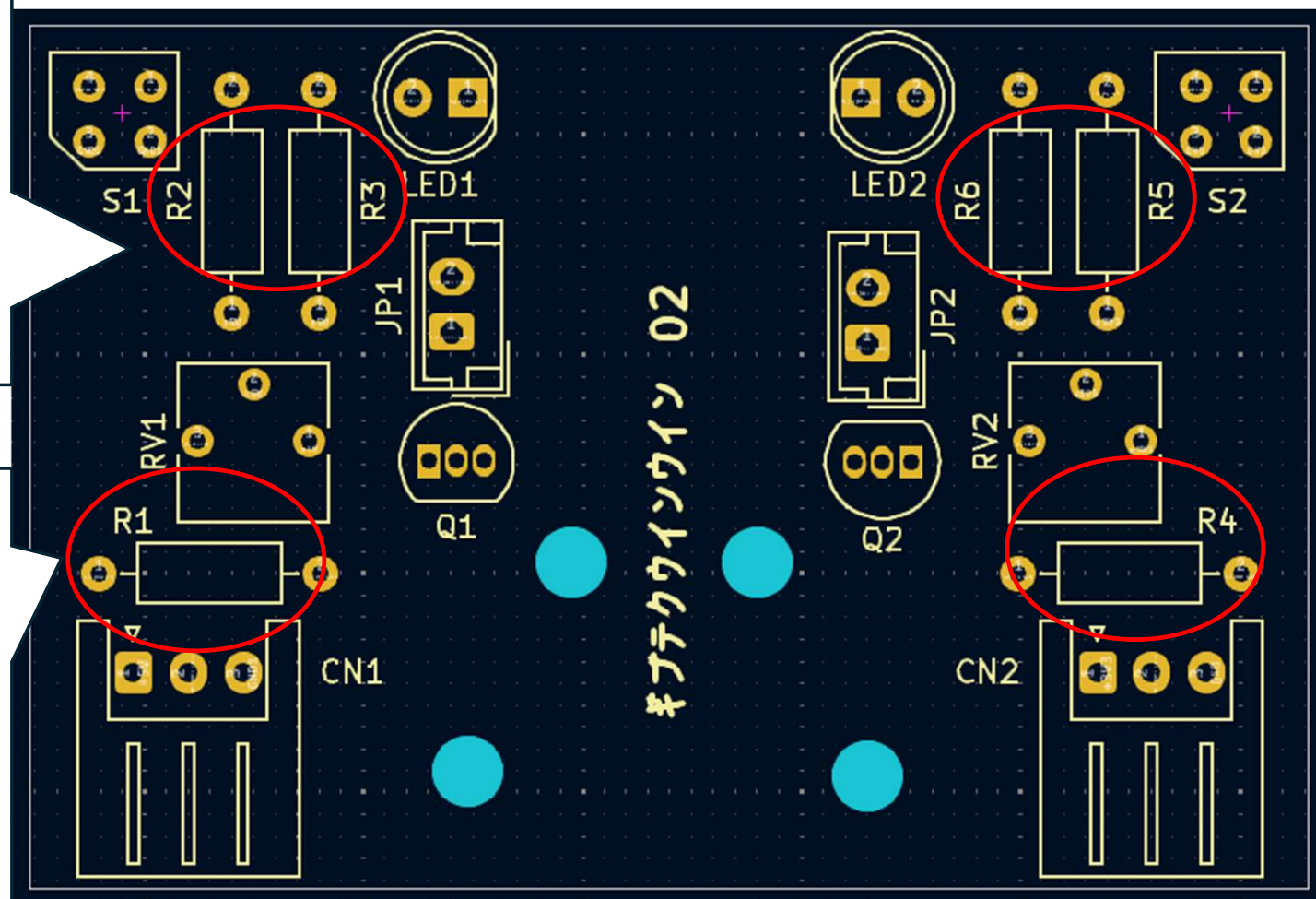
3 赤外線リモコン受信モジュール ○部を上



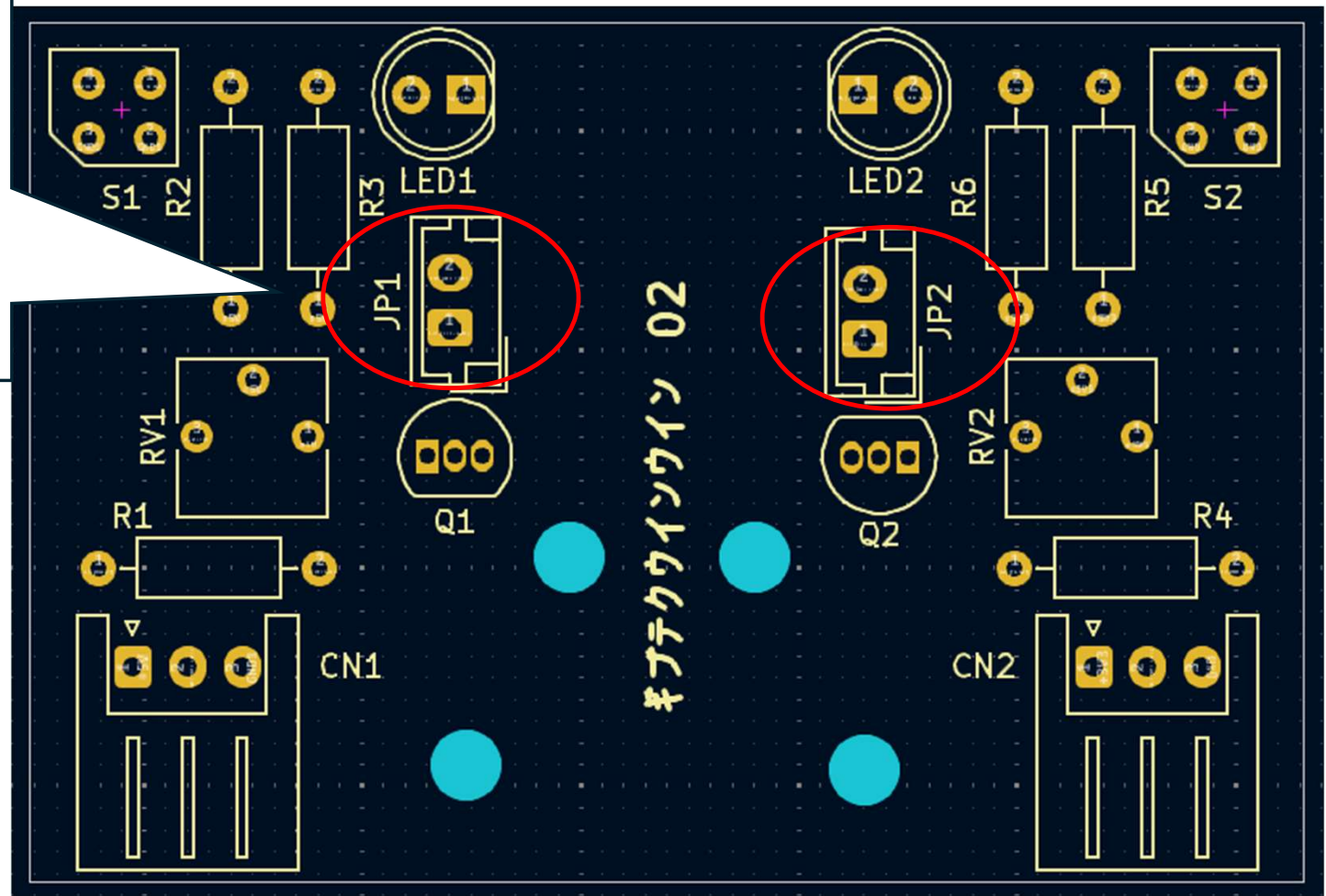
J1電源コネクタ
浮き無き事

抵抗 100Ω
茶黒茶
R2, R3, R5, R6
極性なし

抵抗 1KΩ
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



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

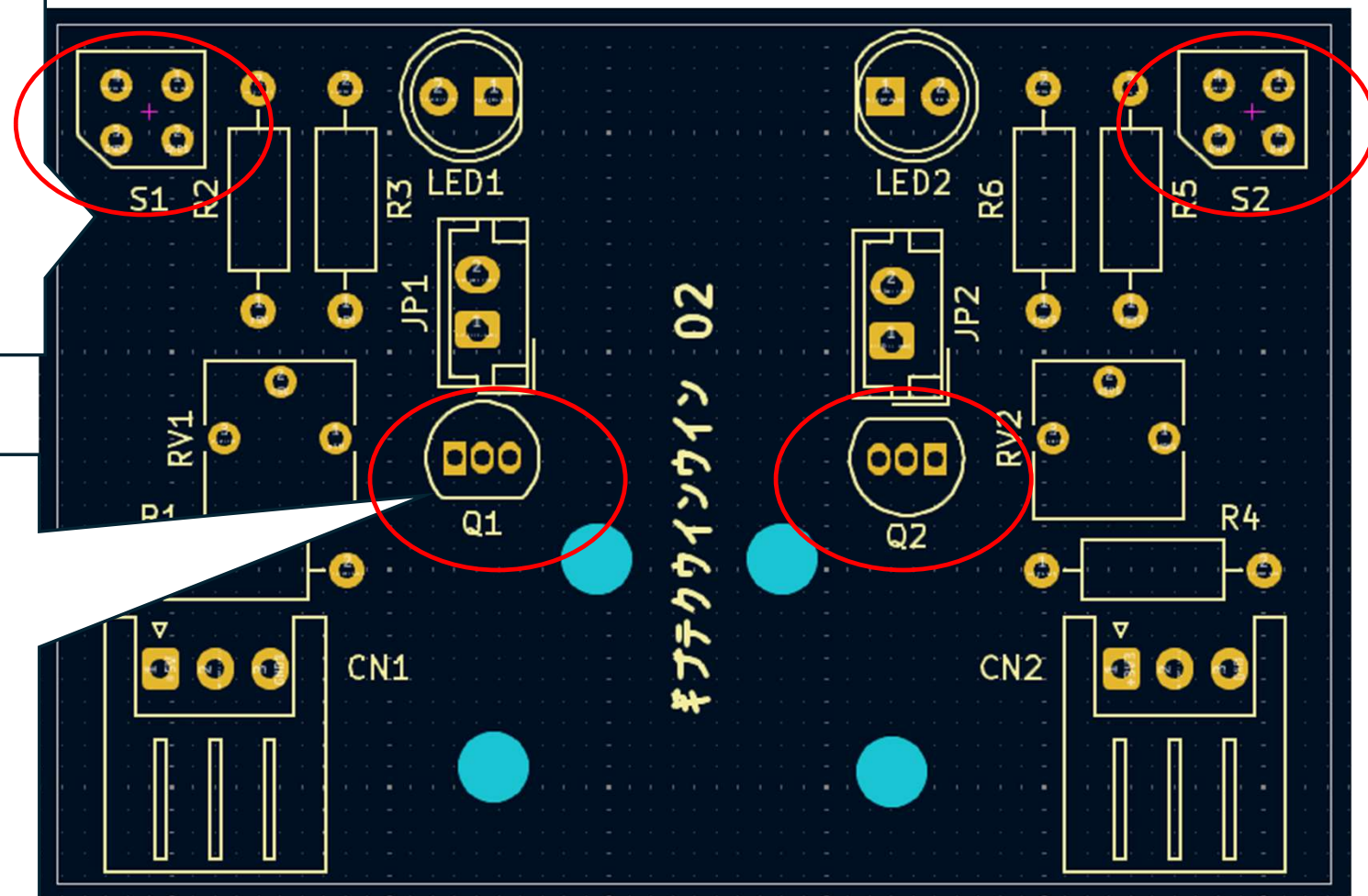
FET

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

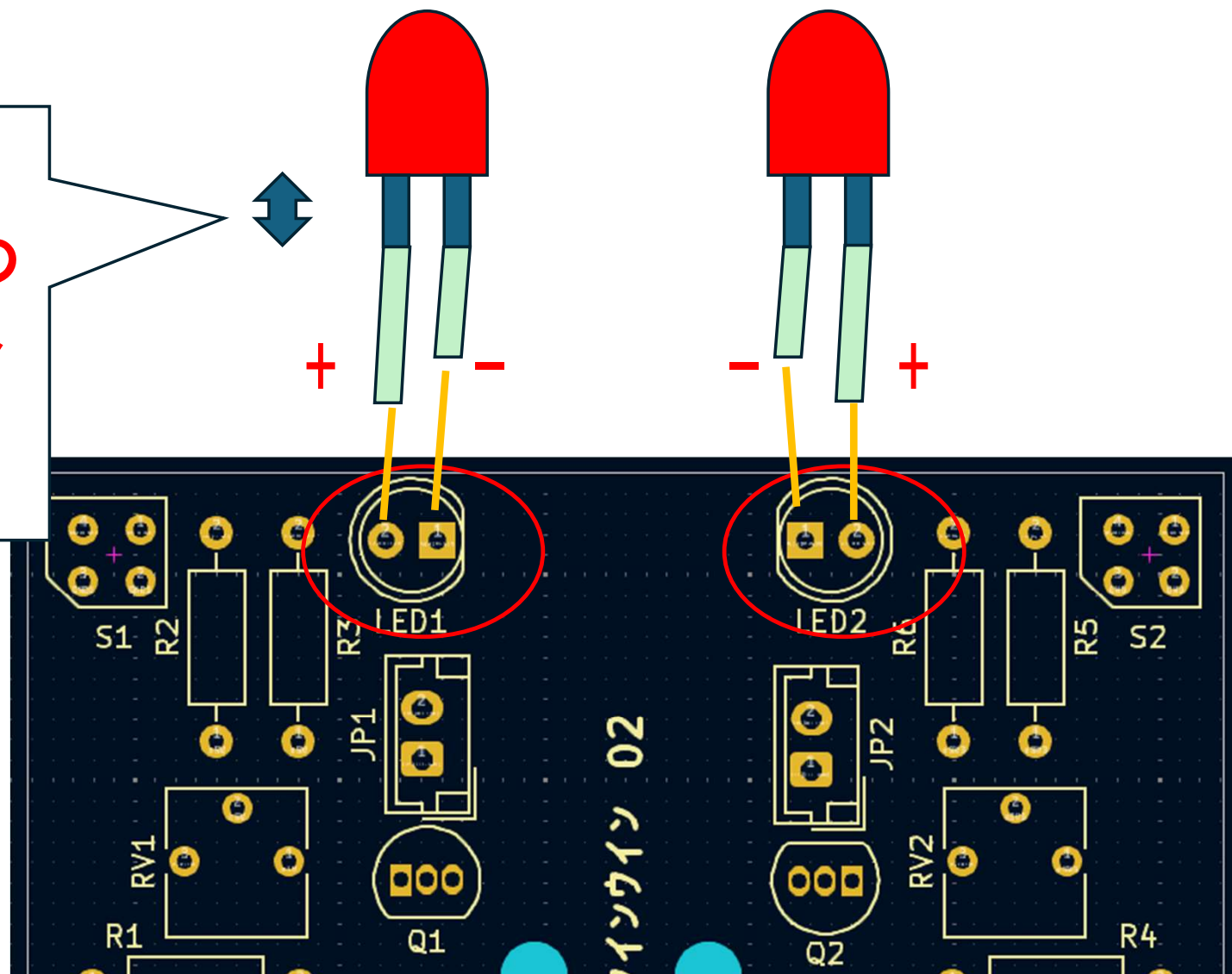


LED赤

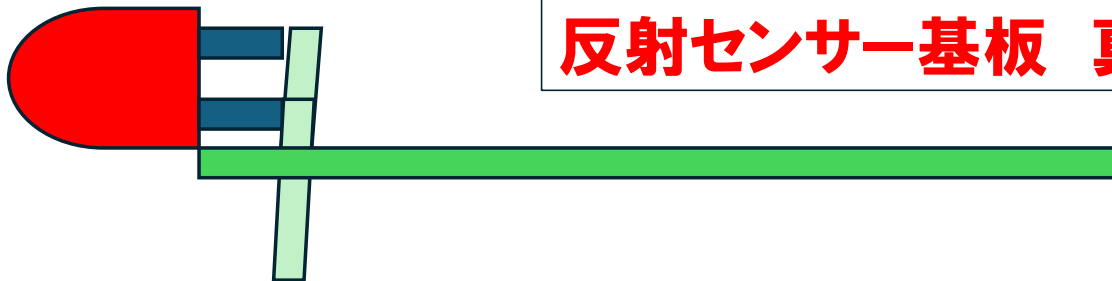
**リードを5ミリの位置で図の
ように90度に曲げて挿入**

LED1, LED2

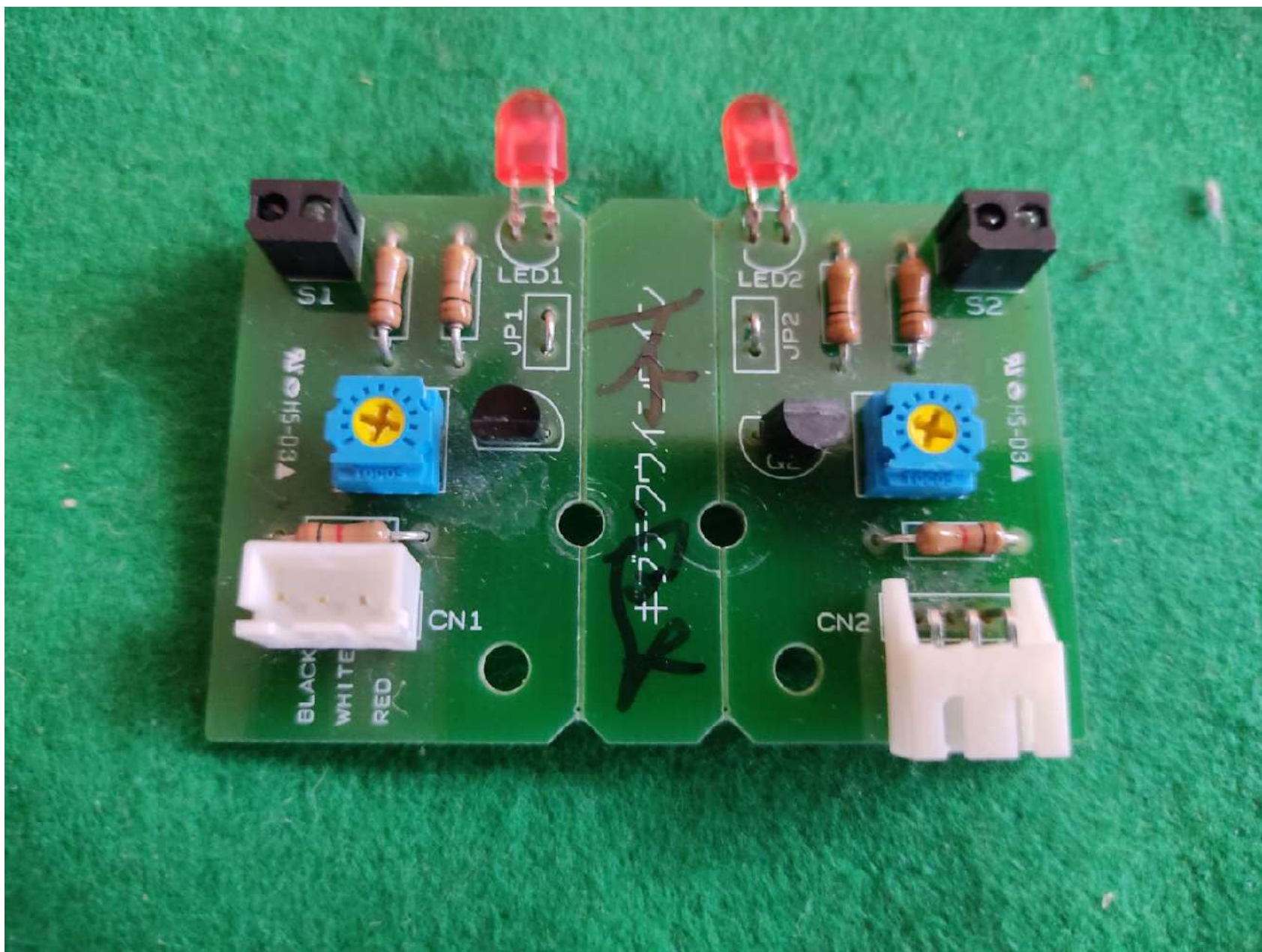
極性 リード長いほう +



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



反射センサー基板 真横からの図



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

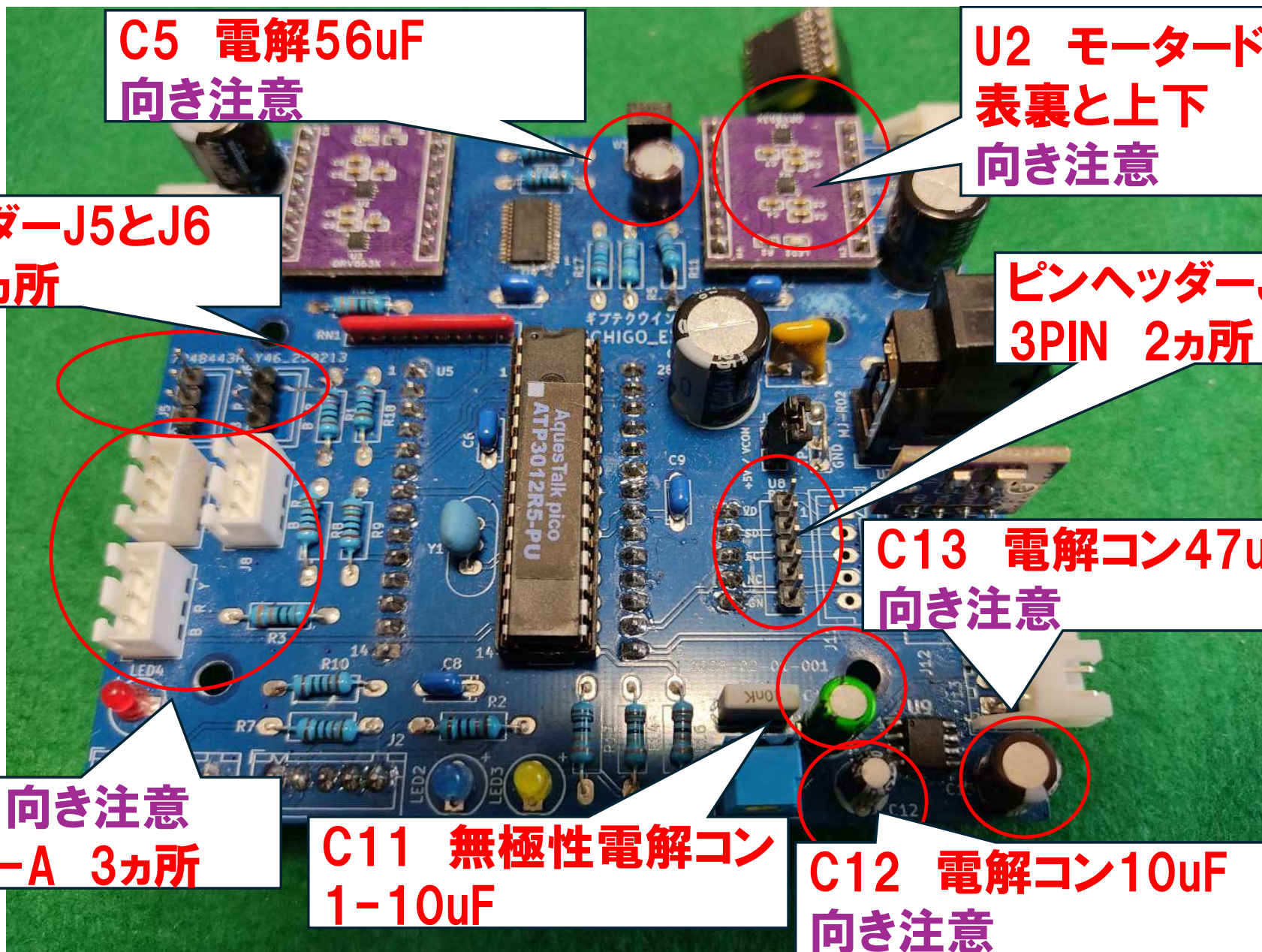
ピンヘッダーJ5とJ6
3PIN 2カ所

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



J4 S4B-XH-A

RTC_DS3231 FOR PI
向き注意

AHT20+BMP280
温湿度計 向き注意

U6 音声IC向き注意
凹が上 1Pin

Y1 セラロック
16MHz 極性なし

メタライズドポリエステル
コンデンサ0.01uF
可変抵抗203 垂直

J13
S2B-XH-A

