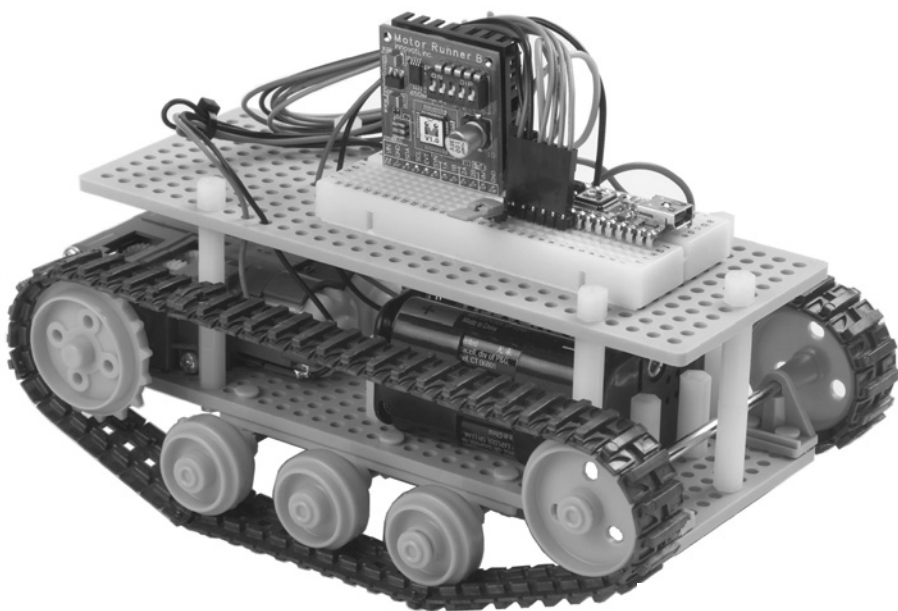


Innotank™

坦克車


組裝說明書

版本 1.0



Passion for innovation

商標

Innovati®， 圖案與BASIC Commander® 為利基應用科技股份有限公司之註冊商標。InnoBASIC™及cmdBUS™為利基應用科技股份有限公司之商標。

©2008-2009利基應用科技股份有限公司版權所有

基於對產品的持續改善，本公司得不經通知隨時變更本資料或本資料中所提及之產品。未經本公司書面同意或授權，不可重製、散布本產品局部或全部內容。

免責聲明

使用者在使用本產品所做的任何應用，使用者須自行承擔一切風險。公司對於因使用本產品所生之直接、間接或附帶損害，包括且不限設備損失、人身安全健康損失、利潤信譽損失，不負任何責任。本公司產品不可使用於救生或相關儀器設備。未滿14歲兒童須有成人陪同方可使用本產品進行相關實驗。

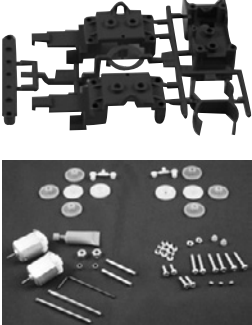
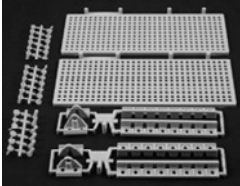
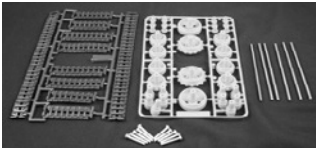

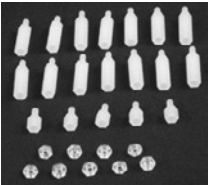
勘誤

希望使用者會覺得這是一本生動而且實用的組裝手冊。我們花費很多心力於讓這本手冊更加完整而正確的傳達我們希望使用者了解的訊息，然而難免仍有疏漏之處。為了提供使用者手冊提供最新最詳實的資訊，我們會持續改善增補手冊內容。如在本手冊中發現錯誤之處，歡迎利用電子郵件service@innovati.com.tw 與我們連絡。如有任何相關資訊更新皆會揭露於網站上，請經常瀏覽我們的網站<http://www.innovati.com.tw>，以便獲知最新資訊。

目 錄

零件列表	1
使用工具	2
組裝步驟	3
A. 坦克機身	3
B. 系統控制板部分	6

零件列表

名 稱	圖 示	數量	規格與說明
機構套件零組件			
齒輪箱		1	齒輪箱組成：二個DC直流馬達、齒輪、外殼、齒輪箱固定架。
機身PC板		1	含上下板及輪子固定架。
輪子及履帶		1	組成輪子及履帶。
電池盒及線材		1	包含一個電池盒、四條跳線、四條馬達Power線、6個杜邦插鞘、Pin腳、及Jumper。
塑膠柱及螺帽		1	用來固定機身及電池盒。

名稱	圖示	數量	規格與說明
模組套件零組件			
BC1		1	Innovati® BASIC Commander®, 可儲存程式並控制各模組的運作。
Motor Runner B		1	Innovati® Motor Runner B, 用以操控二個DC直流馬達的動作。
Bread Board		1	麵包板, 可安裝BC1、Motor Runner B, 也可用來安裝其他擴充模組及元件。
cmdBUS™		1	連接Motor Runner B所需要的控制訊號線。
USB Cable		1	連接PC至 BC1, 用來下載程式碼及上傳資料。

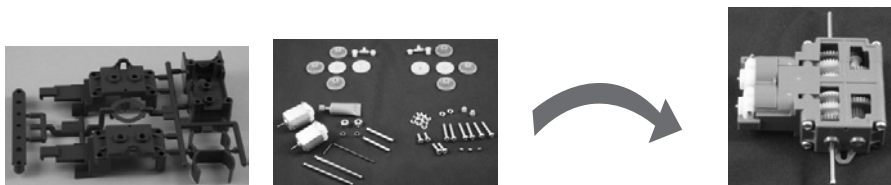
使用工具

- 十字螺絲起子
- 尖嘴鉗
- 剝線鉗

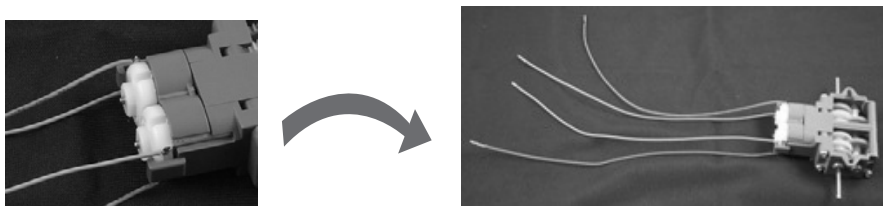
組裝步驟

A. 坦克機身

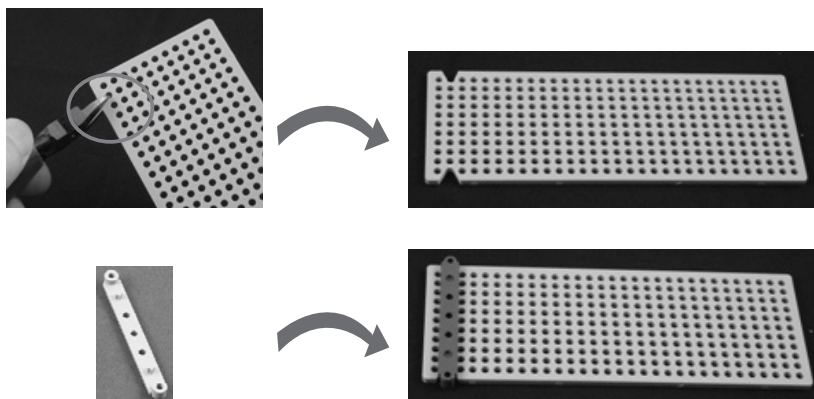
1. 組合齒輪箱: 參考所附之TAMIYA公司之組裝說明書將齒輪箱組成如下圖。



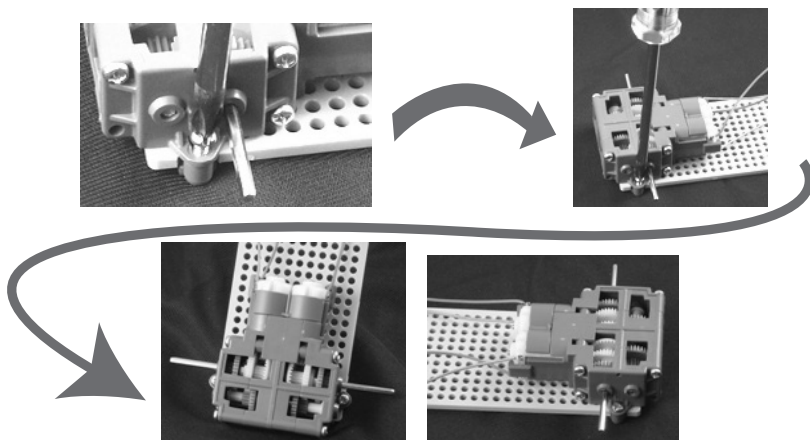
2. 焊上四條馬達Power線，請注意二個馬達的正負位置剛好相反。



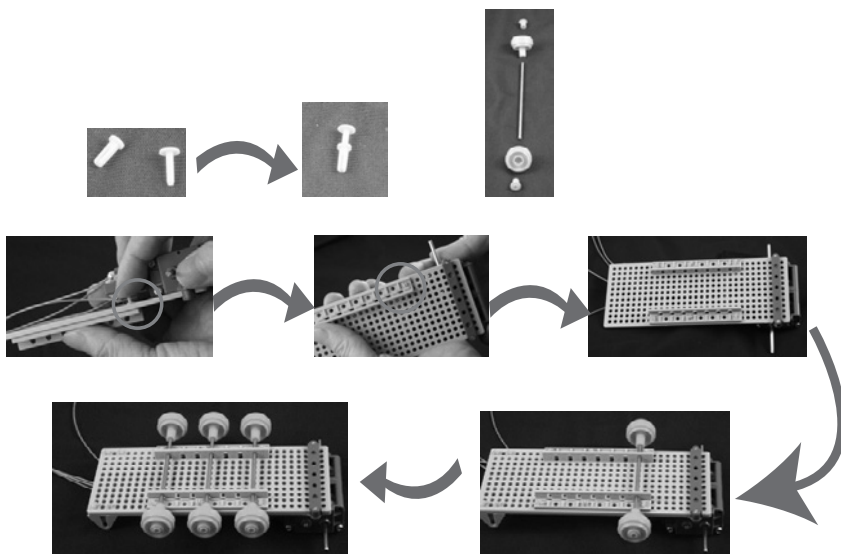
3. 以斜口鉗在機身PC板二側各剪一個三角缺口，齒輪箱固定架裝在背面。



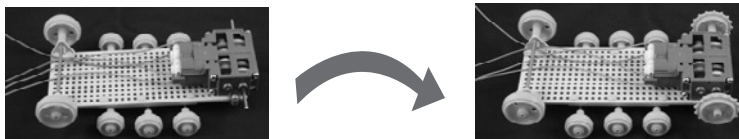
4. 將齒輪箱鎖在固定架上，齒輪箱在PC板正面，與背面的固定架將PC板夾在中間，鎖上螺絲。



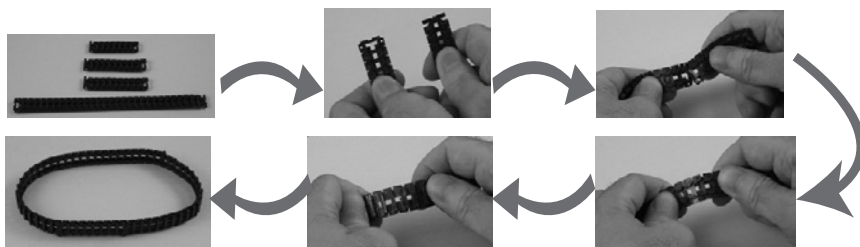
5. 裝底盤輪子：插銷及輪子裝法如下圖，將三個輪子鎖在PC板背面。



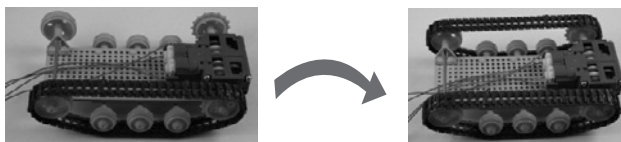
6. 裝前、後輪：將後輪(平滑輪)裝在正面三角架上，前輪(鋸齒輪)裝在齒輪箱金屬軸上。



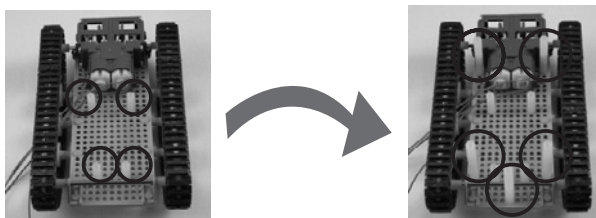
7. 組合履帶：將一長帶、二中帶、及一短帶，如下圖組成一條履帶。



8. 裝履帶：如圖裝上二邊履帶。



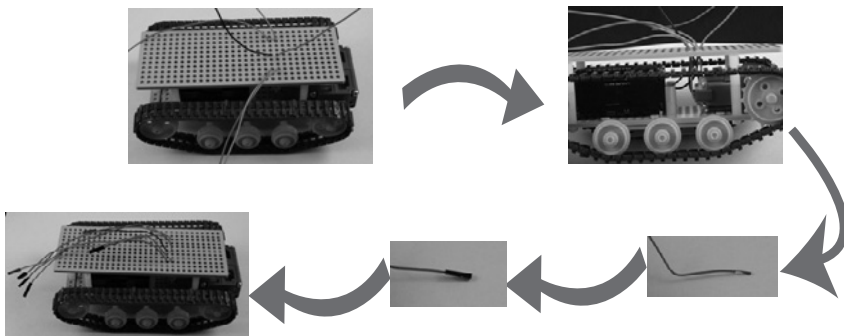
9. 鎖塑膠柱：先鎖上四個短的塑膠柱，當電池盒固定架用，再鎖上五個長的塑膠柱（長塑膠柱是由二支短塑膠柱組合），用來支撐上PC板。



10. 裝電池盒：為避免線頭短路，建議先不裝上電池。

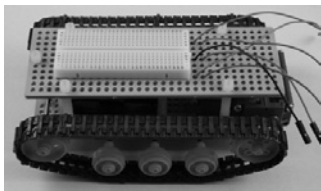


11. 裝上PC板：將六條線材穿過PC板，線材端插上杜邦插鞘，並將PC板鎖上，坦克機身即完成。

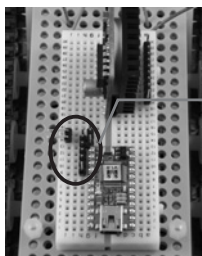


B. 系統控制板部分

1. 貼上麵包板

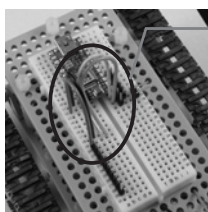
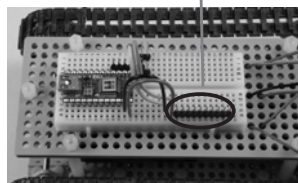


2. 分別將BC1、Motor Runner B、跳線、及Pin腳如下圖插在麵包板上。BC1的腳位座標為1c~12c, 1g~12g, Motor Runner B的腳位座標為18e~29e。

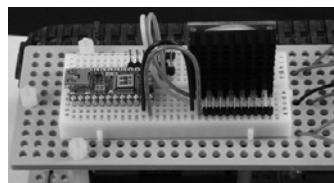


腳位座標分別為：
14J,15J
9h~14h
13g~15g

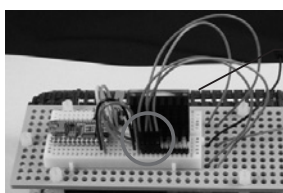
腳位座標20a~29a



跳線座標分別為：
12a拉到19a
11b拉到18b
13f拉到18c
14f拉到19d

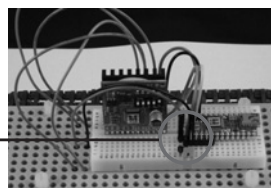


3. 插上四條馬達Power線, 及二條電池Power線。

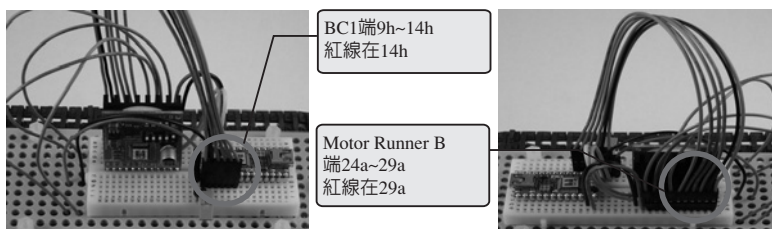


四條馬達Power線：
20a,21a,22a,23a

二條電池Power線：
正極：15g,負極：13g



4. 插上 cmdBUS™ 排線。



5. 插上Jumper當電源開關，即完成坦克作品。

