

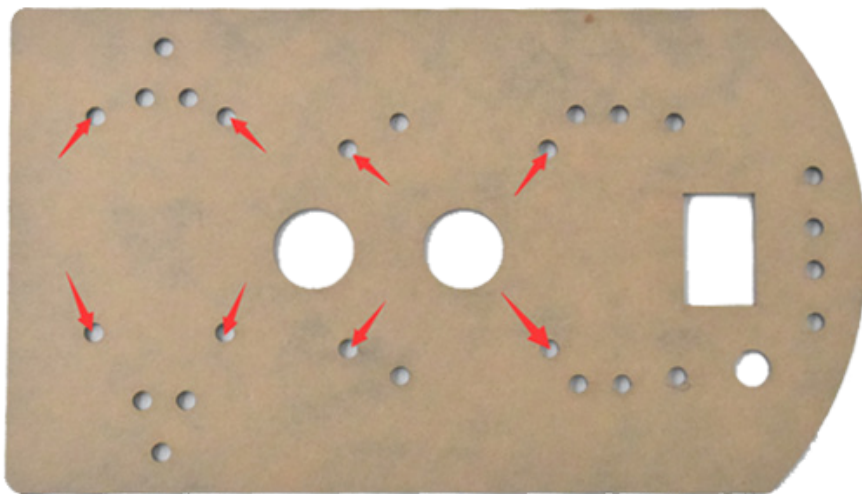
ROBOT CAR CON CAMERA ESP32



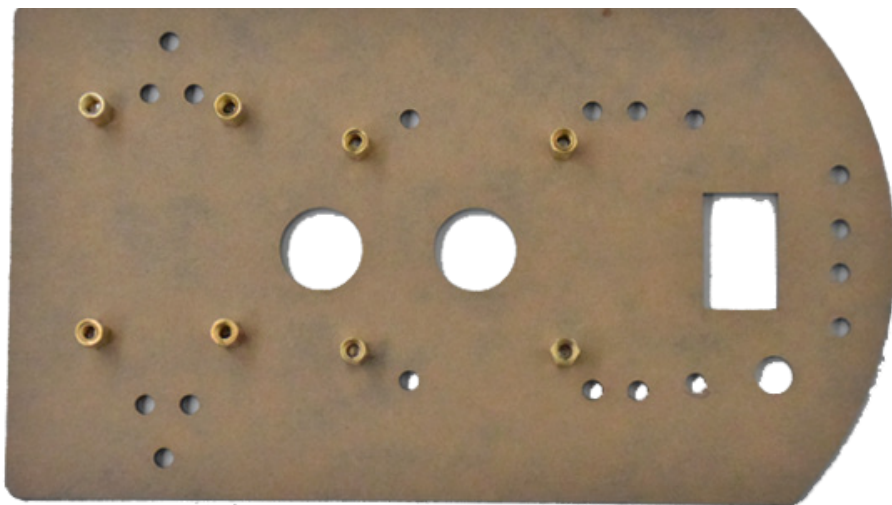
ISTRUZIONI PER IL MONTAGGIO

NOTA: PRIMA DI INIZIARE IL MONTAGGIO DELL'AUTO ROBOT, RIMUOVERE LA PELLICOLA PROTETTIVA ADESIVA DALLA BASE.

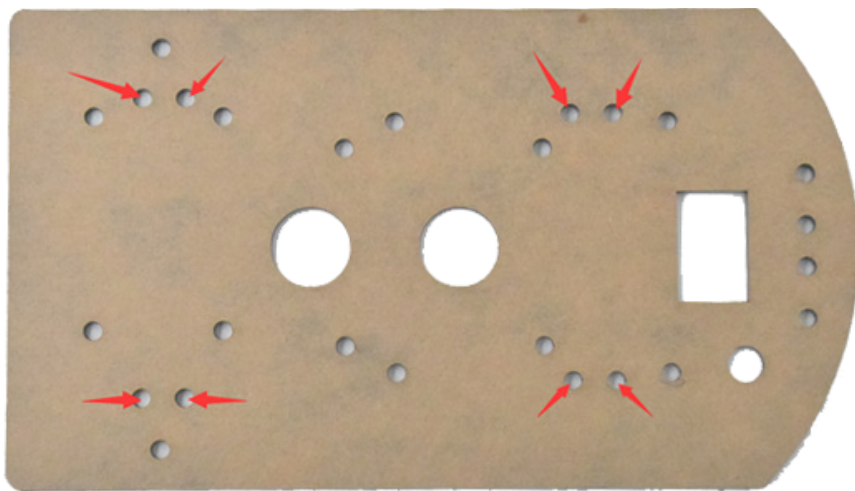
1. Materiale: base dell'auto, 8 distanziali in metallo M3X10, 8 viti M3X8.



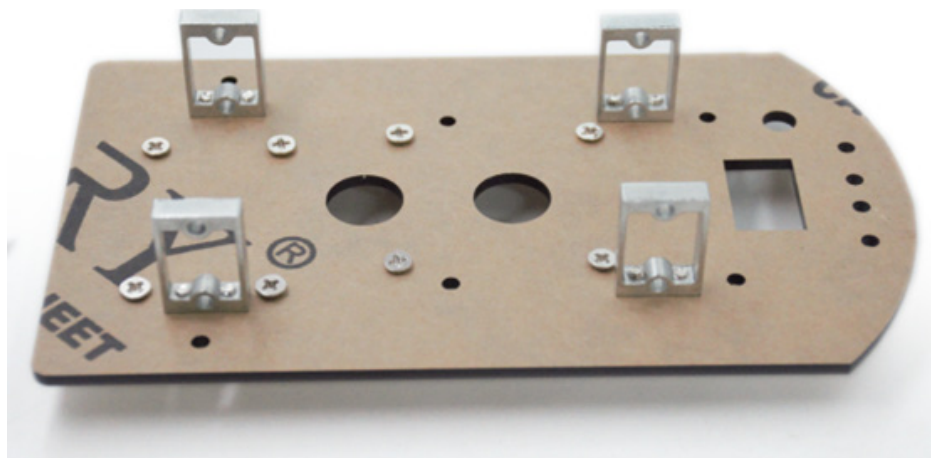
Prendere gli 8 distanziali in metallo e fissarli alla base tramite le 8 viti M3X8 nei fori evidenziati nell'immagine sopra.



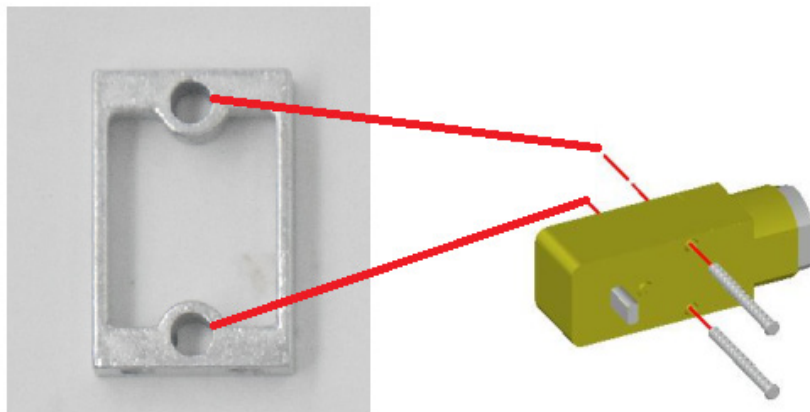
Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.

2. Materiale: 4 staffe in metallo, 8 viti M3X8.

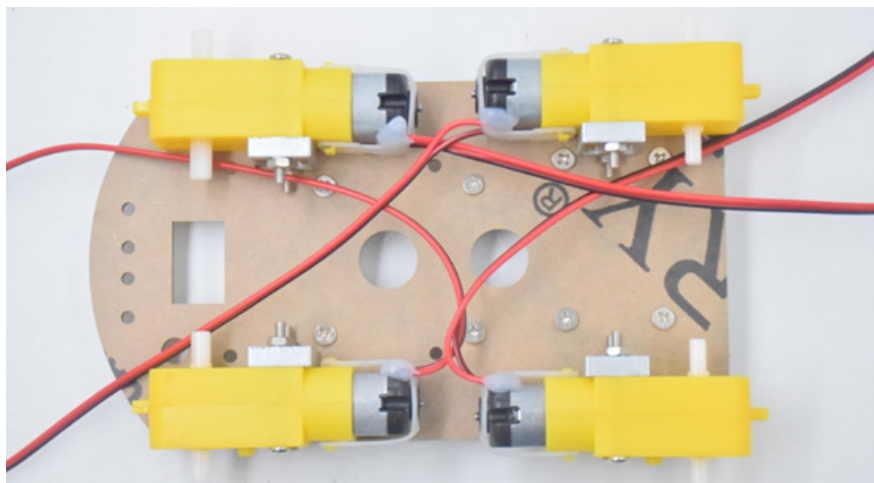
Fissare i le quattro staffe metalliche nei fori indicati nell'immagine sopra.



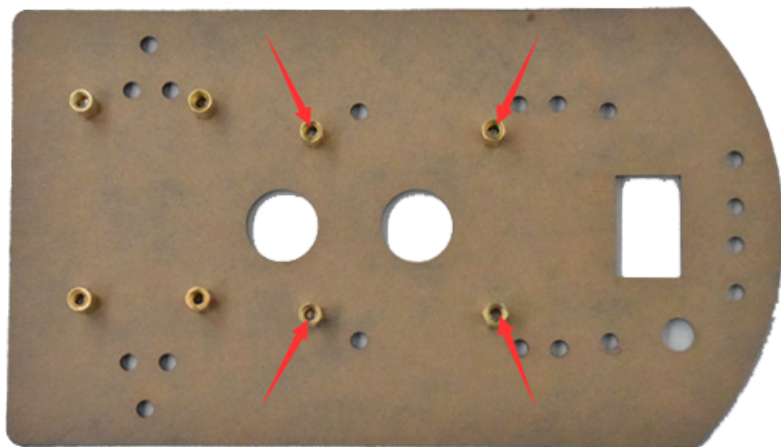
Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.

3. Materiale: Motoriduttore X 4, Viti M3X30 X 8, Dadi M3X8.

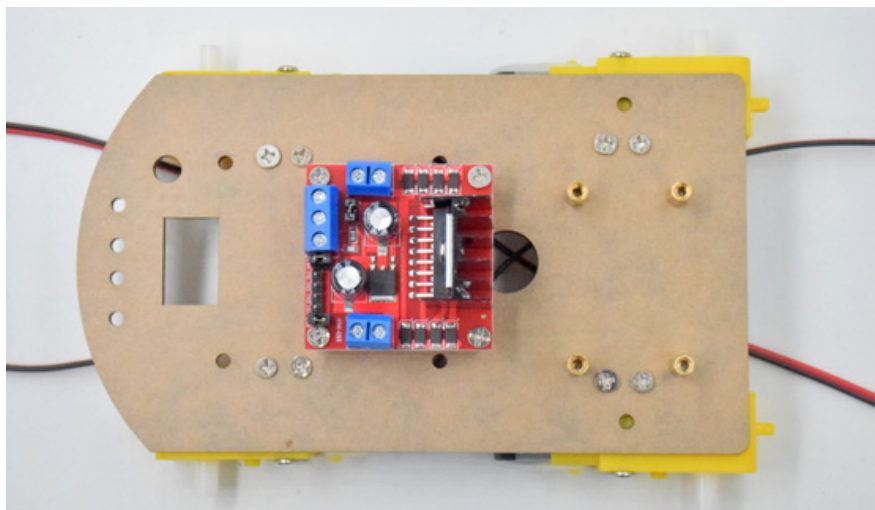
Come mostrato nell'immagine sopra: utilizzare le viti M3X30 per fissare il motore alla staffa, quindi utilizzare il dado per fissare. Prestare attenzione al posizionamento dei 4 motori. Fare riferimento all'immagine qui sotto.



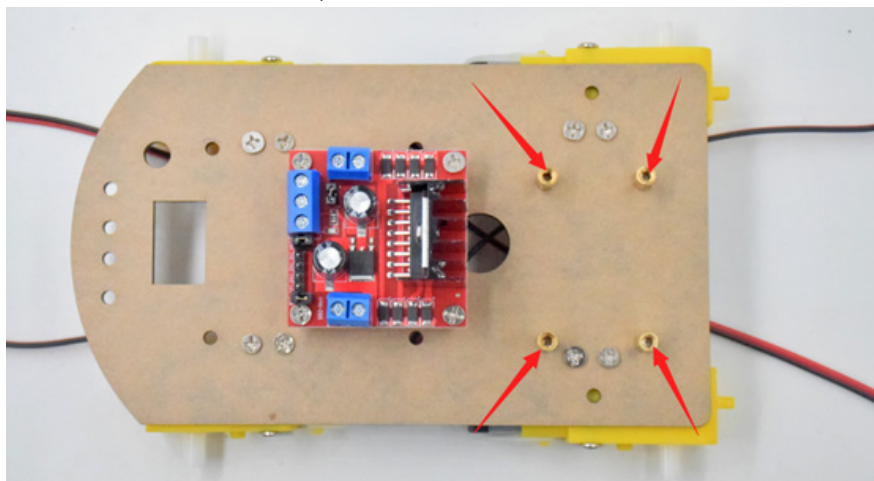
Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.

4. Materiale: Scheda di controllo motore, 4 viti a testa piatta M3X8.

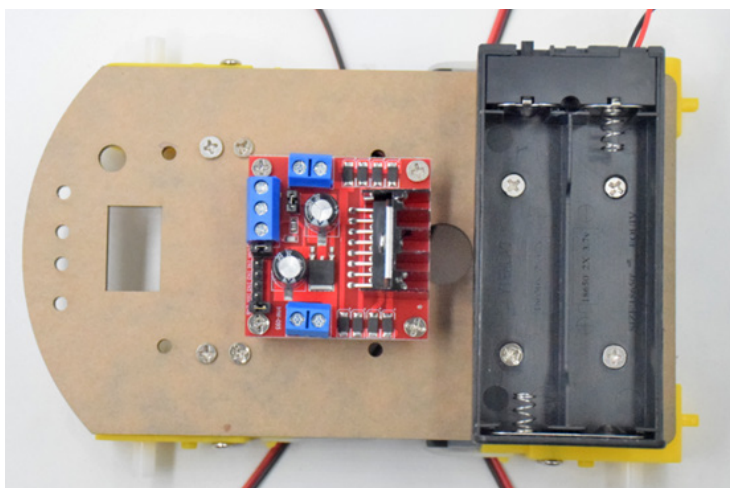
Facendo riferimento all'immagine sopra, fissare la scheda di controllo dei motori ai distanziali utilizzando le viti M3X8.



Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.

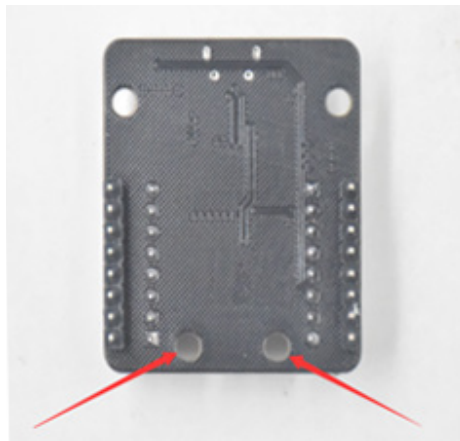
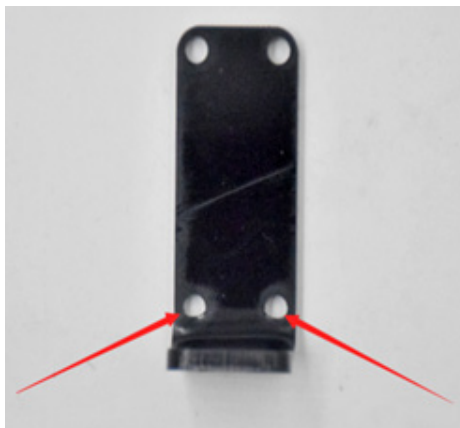
5. Materiale: Portabatterie x 1, 4 viti M3X8.

Come indicato nell'immagine sopra, individuare i 4 distanziali in metallo, quindi, rimuovere il coperchio del portabatterie e fissare il portabatterie ai 4 distanziali utilizzando 4 viti M3X8. Prestare attenzione all'orientamento del portabatterie, il coperchio deve rimanere verso l'alto.

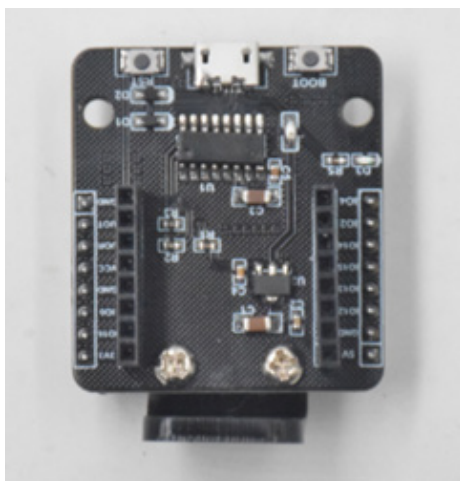


Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.

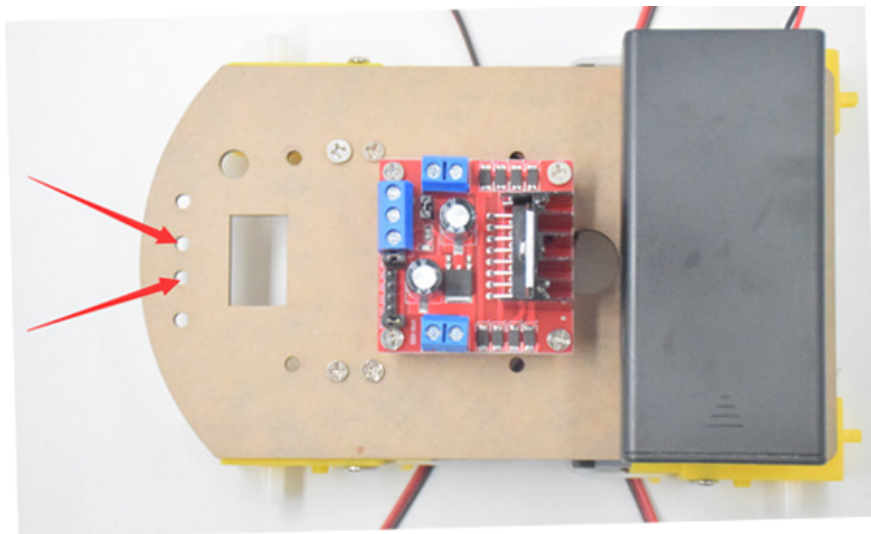
6. Materiale: Staffa a elle x 1, Viti M3X10 X 4, Scheda di sviluppo ESP32, ESP32-cam, Dadi M3X4.



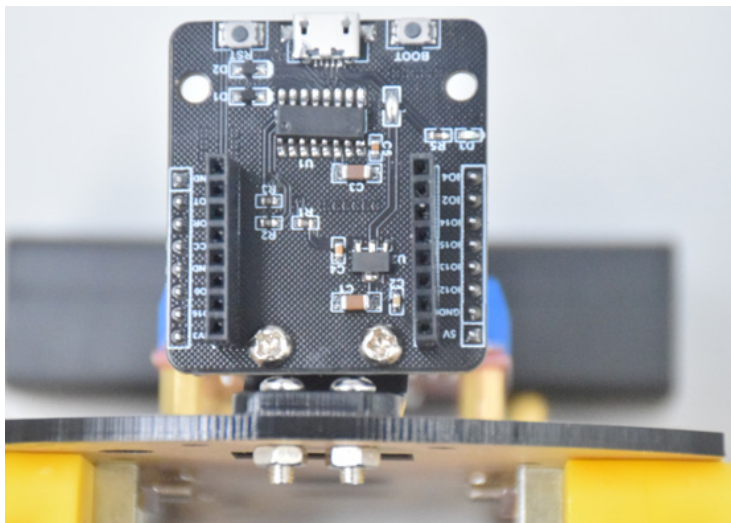
Individuare i fori come mostrato nelle immagini sopra, utilizzare le viti M3X10 per fissare la staffa a elle alla scheda di sviluppo ESP32.



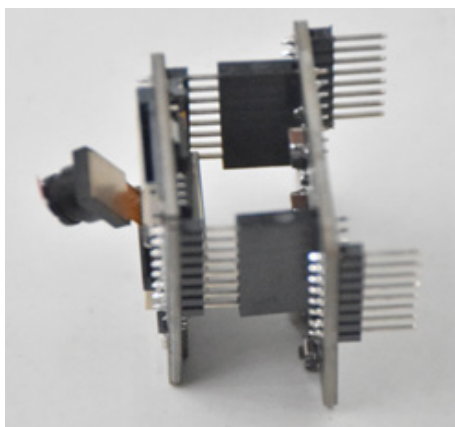
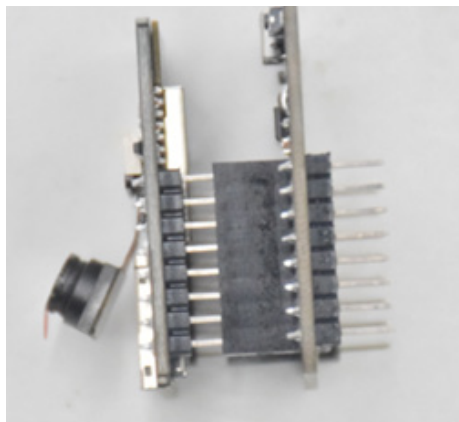
Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.



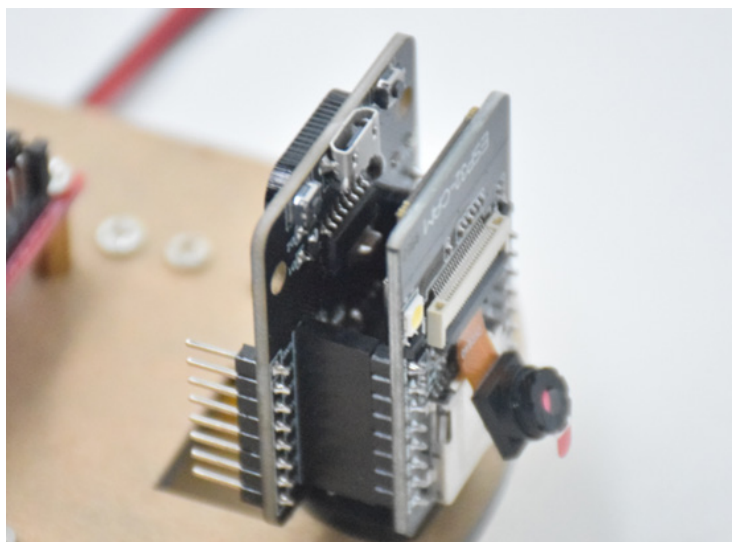
Utilizzare le viti M3x100 per fissare la staffa a elle ai due fori indicati nell'immagine sopra.



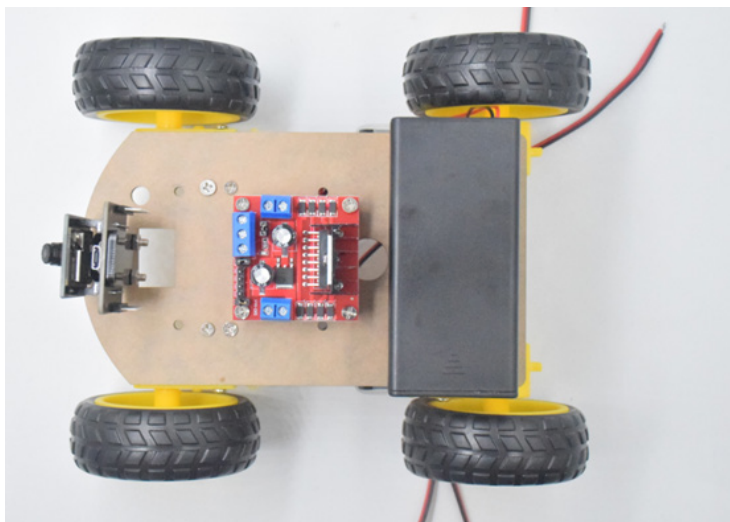
Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.



Fissare la ESP32-CAM al modulo ESP32

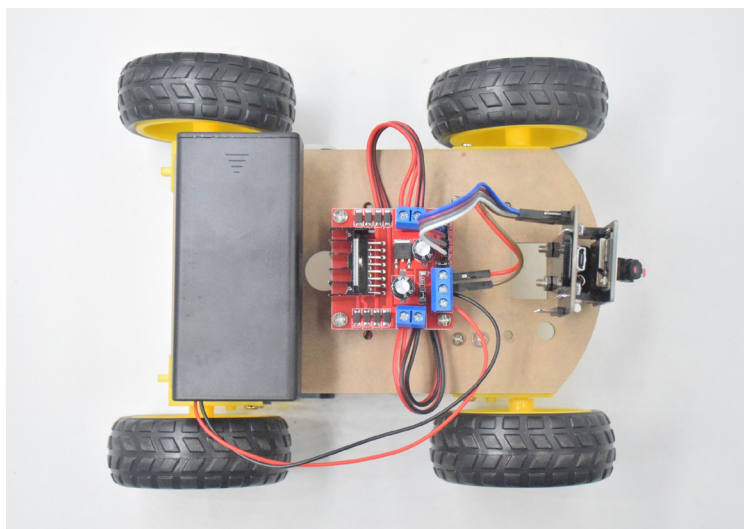


Al termine del fissaggio il risultato ottenuto è mostrato nell'immagine sopra.

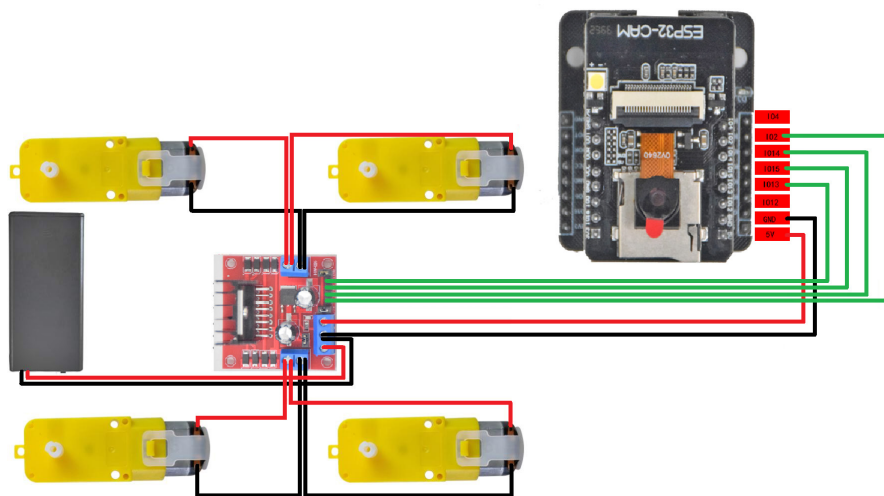
8. Materiale: 4 ruote.

Innestare ciascuna ruota all'albero dei motoriduttori.

Il risultato finale con l'alimentazione e i Jumper collegati. **Schema di collegamento**



Schema di collegamento



Installazione dell'IDE di Arduino e caricamento degli sketch di esempio.

Per l'installazione dell'IDE di Arduino e per caricare gli sketch per gestione della telecamera e il controllo del Robot Car, inquadrare con il proprio smartphone il **QR code** riportato qui sotto, oppure digitare questo URL sul proprio browser:
<https://ftrlink.it/cam4wdcarcode>



Distribuito da:
FUTURA GROUP SRL
Via Adige, 11 - 21013 Gallarate (VA) Tel. 0331-799775
web site: www.futuranet.it
supporto tecnico: www.futuranet.it/assistenza-tecnica/