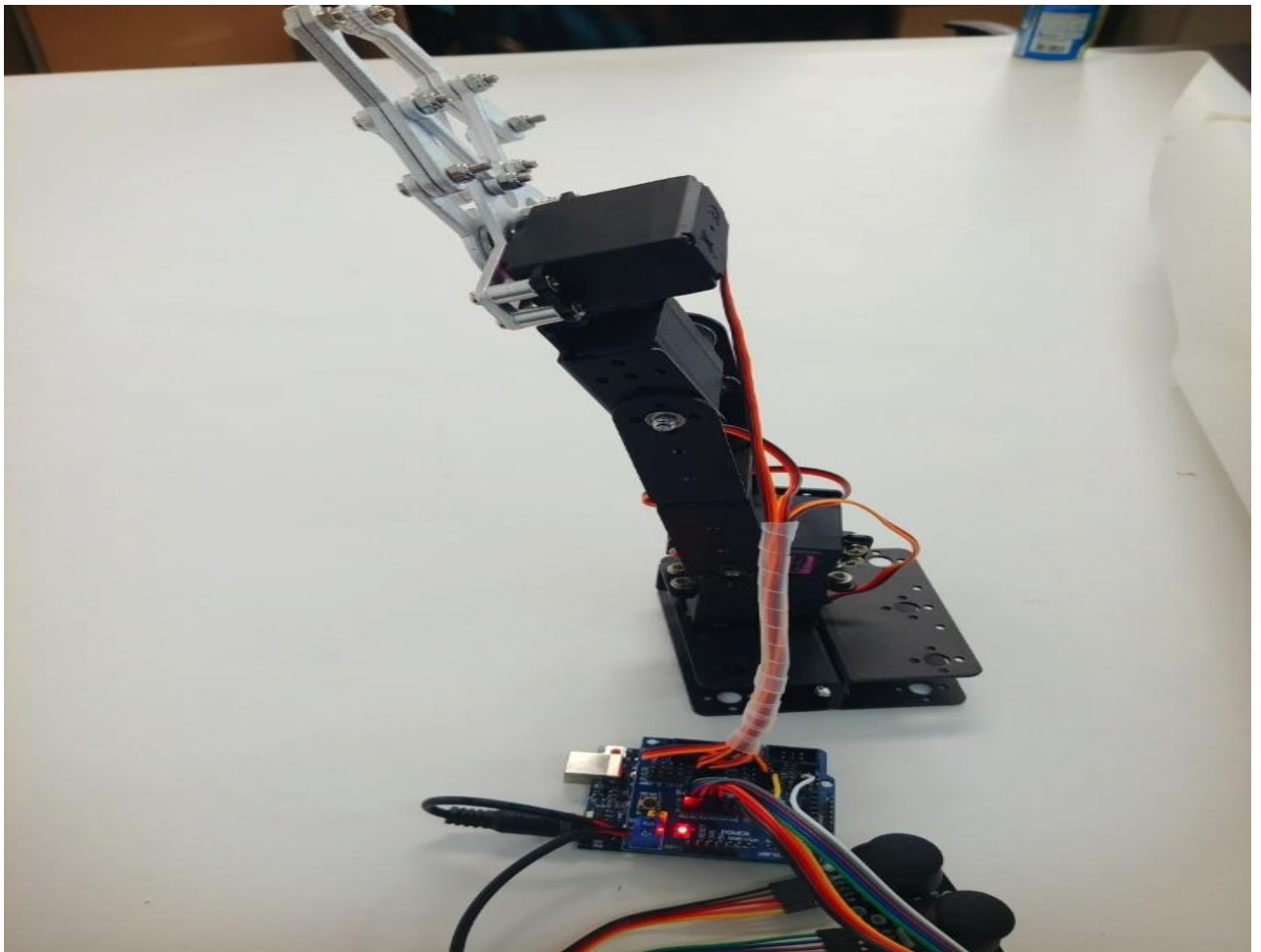


# SNAR23 자유도 원격 제어 로봇 팔 연결방법

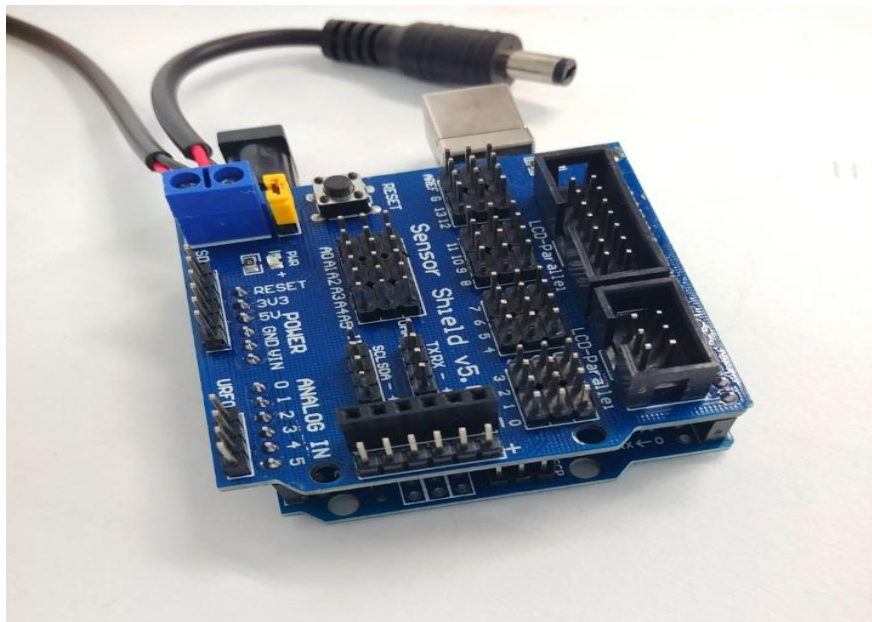
---



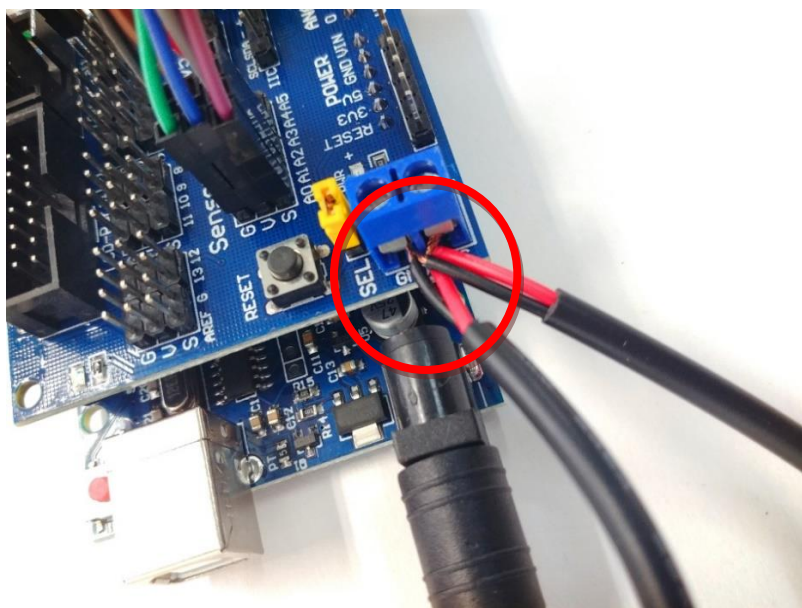
# 아두이노 결합 방법



아두이노(오른쪽)와 센서실드(왼쪽)을  
아두이노가 밑으로 센서실드가 위에 가도록 결합해줍니다.



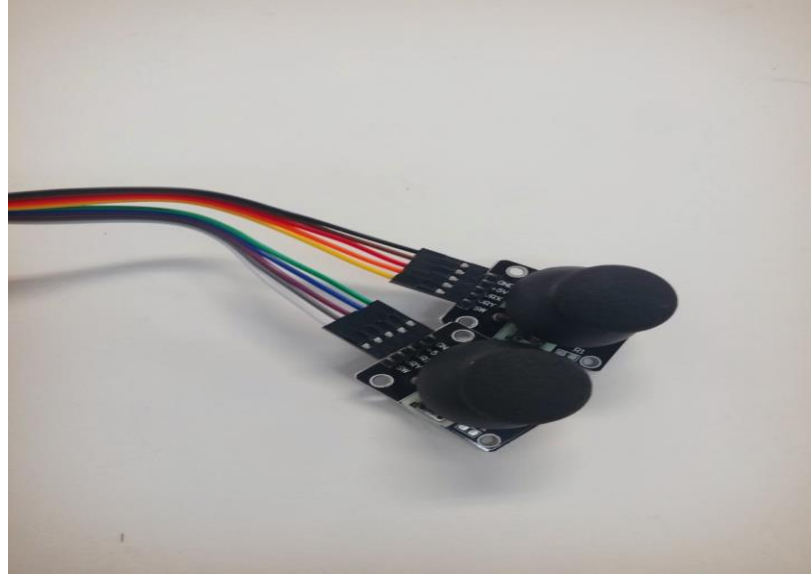
결합을 하면 이렇게 됩니다.



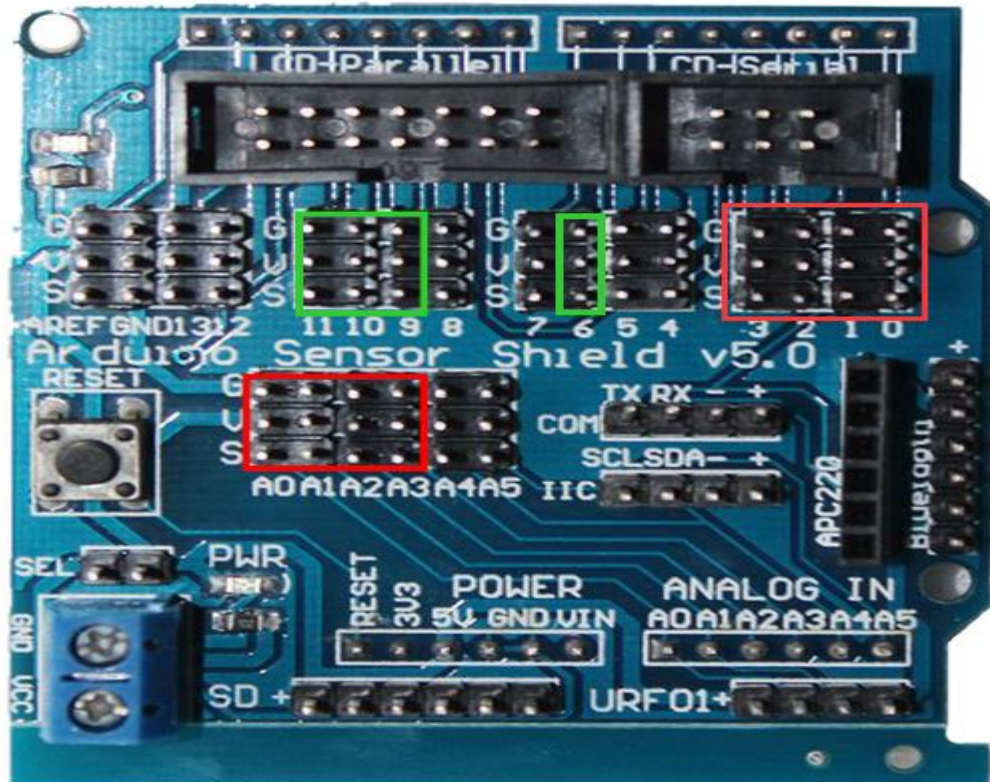
빨간 원 부분에 GND 에는 검정색 선을  
VCC 에는 빨간색 선을 연결해줍니다.



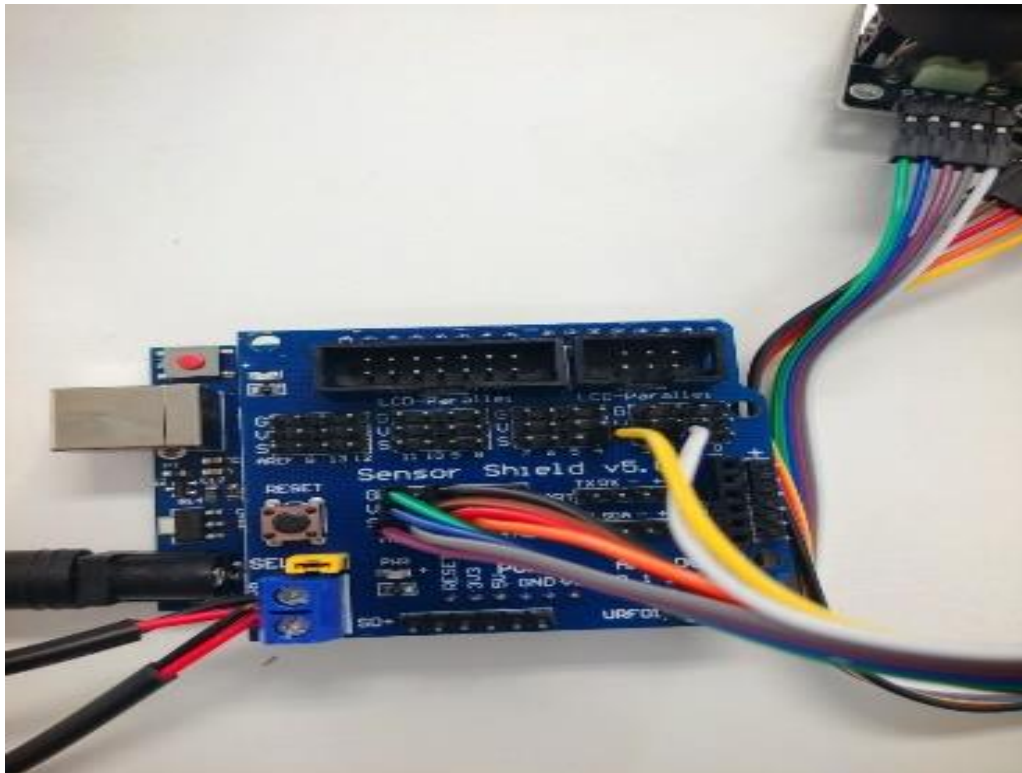
사진에 보이듯이 같은 색의 선을 꼬아줘 한곳에 들어갈 수 있도록 해줍니다.



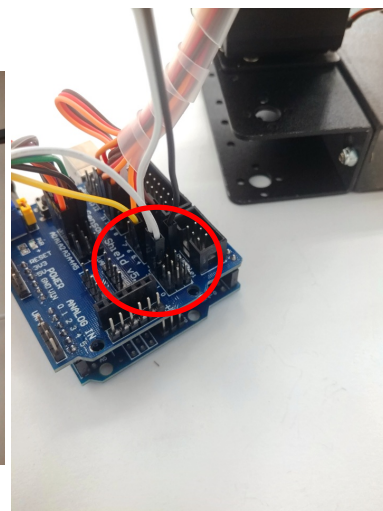
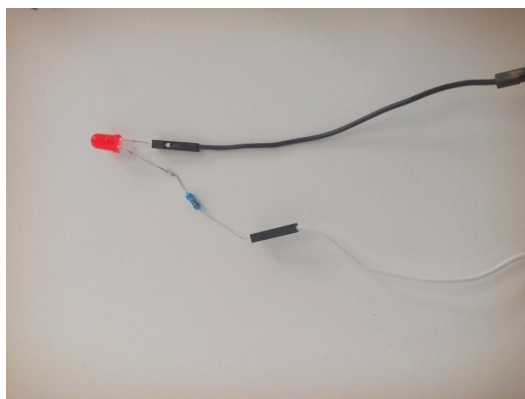
사진과 같이 조이스틱에 연결되어 있는 선을 연결해 줍니다.



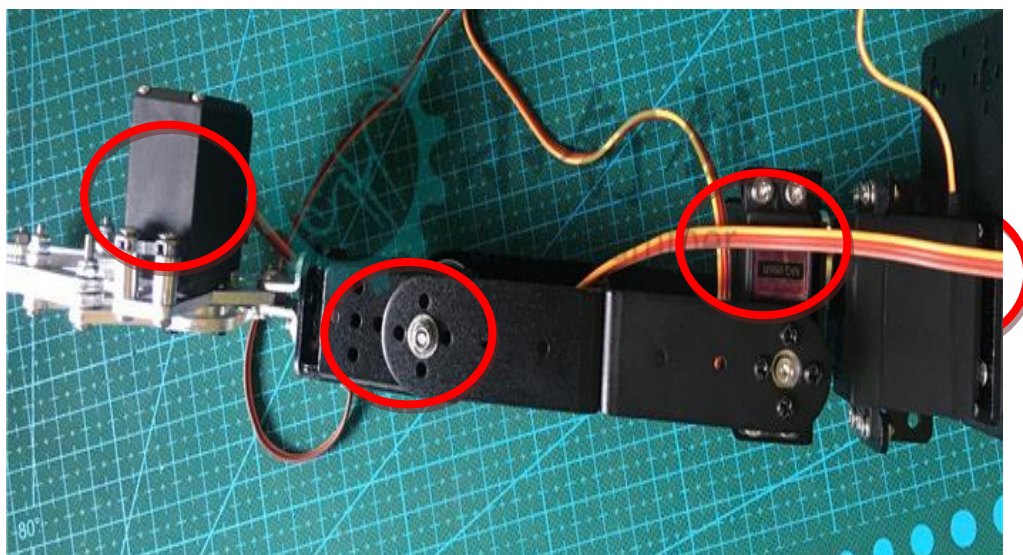
|     | 왼쪽 조이스틱 | 오른쪽 조이스틱 |
|-----|---------|----------|
| SW  | S 2     | S 4      |
| VRX | S A1    | S A3     |
| VRX | S A0    | S A2     |
| +5V | V A0    | V A2     |
| GND | G A0    | G A2     |



연결을 하시면 다음과 같은 모습이 됩니다.



LED + S3 - G3 +

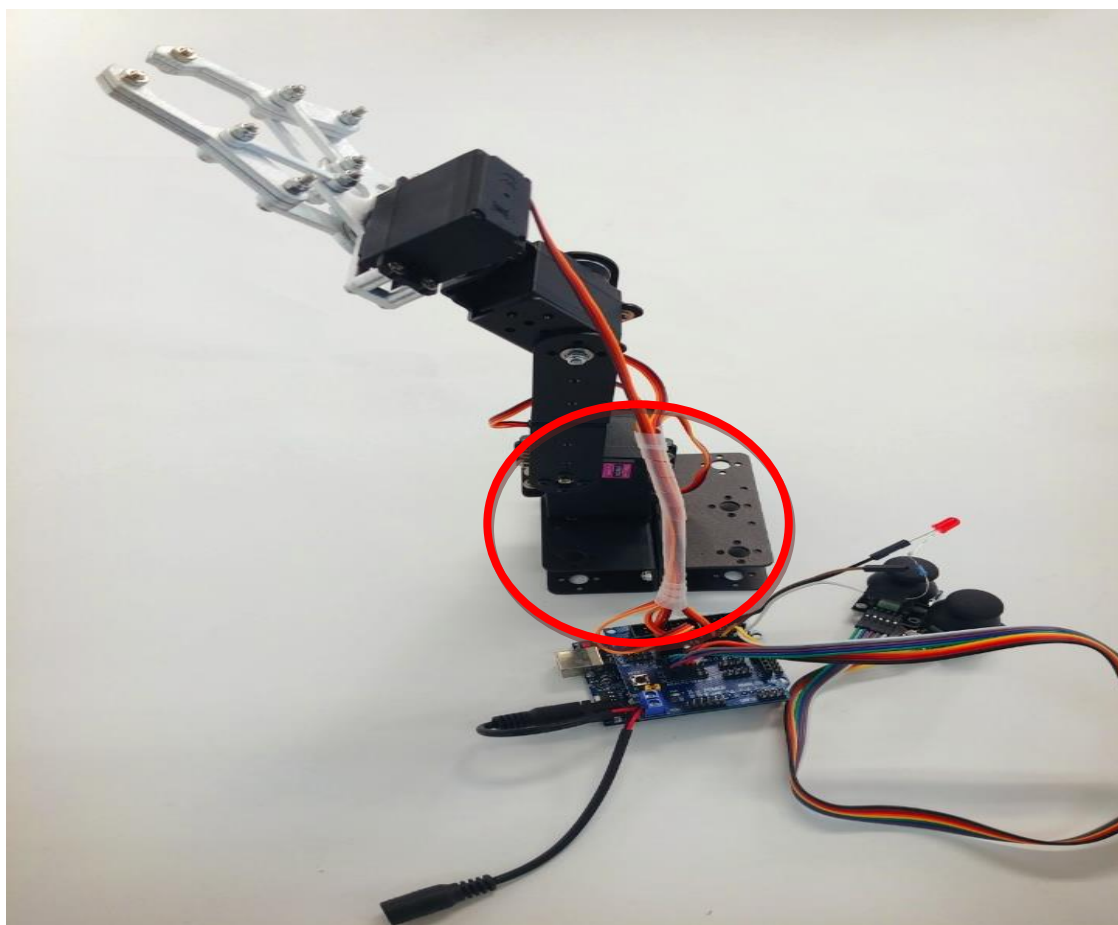


오른쪽의 모터부터 순서대로 갈색선이 G 부분으로 갈 수 있도록

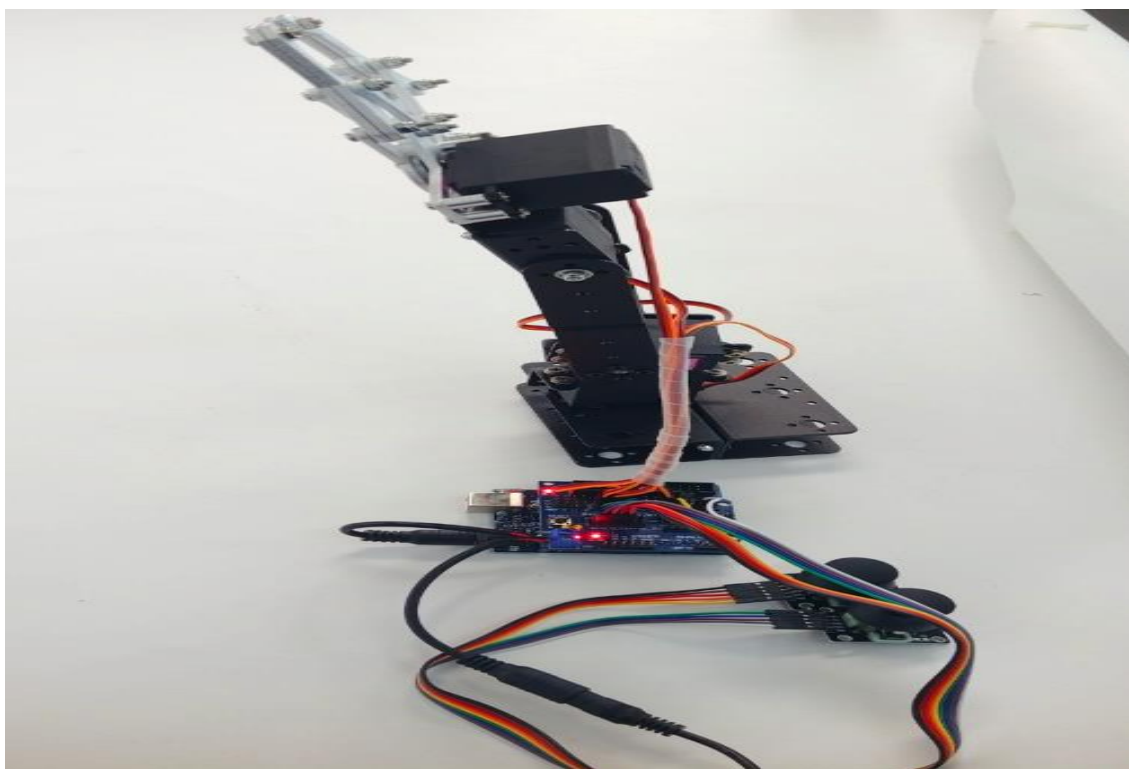
11,10,9,5 번 순으로 연결해줍니다.



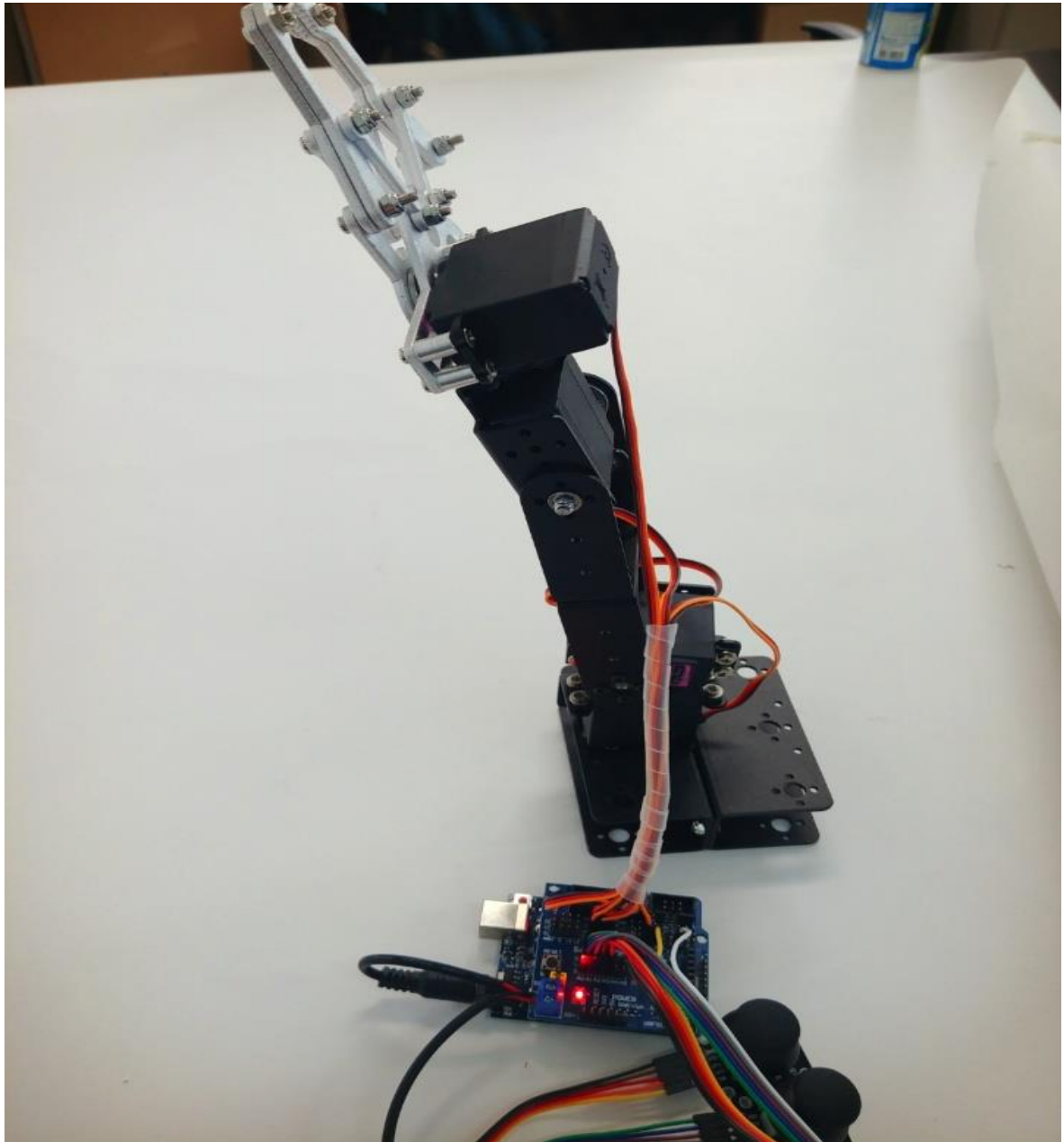
연결하시면 이런 모습이됩니다.



빨간 원에 보이는 것처럼 선을 정리해줍니다.



마지막으로 빨간 원 처럼 연결하여 5v 전원을 인가해줍니다.



완성입니다!