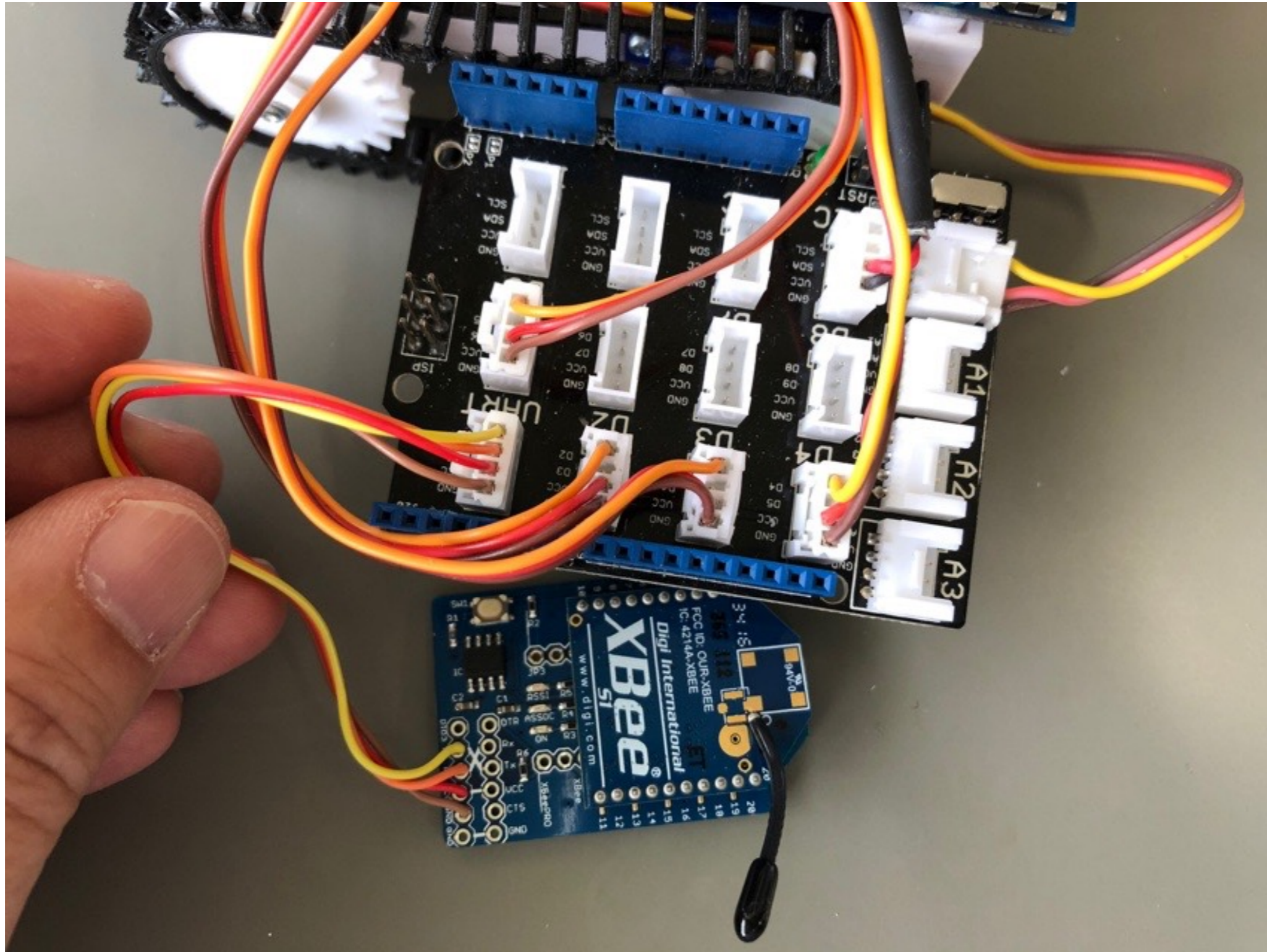


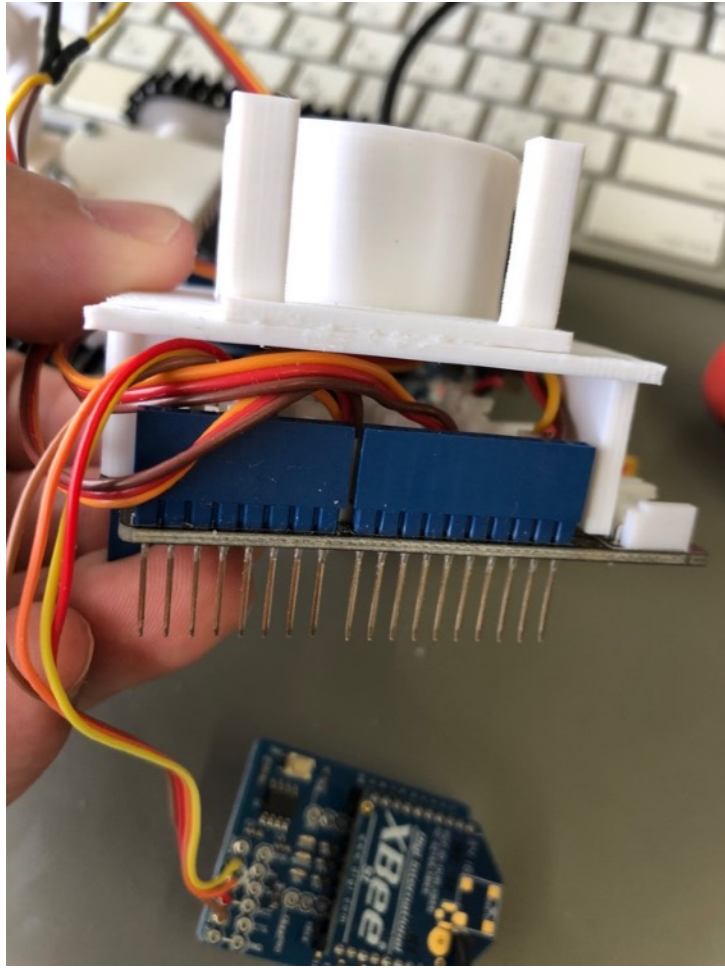
# バッテリースタンドの組み付け

## 1) 配線をします

UARTにXBee、D2に左駆動サーボ、D3に右駆動サーボ、D4にアームサーボ、D5にハンドサーボ、I2Cにバッテリーコードを挿します。



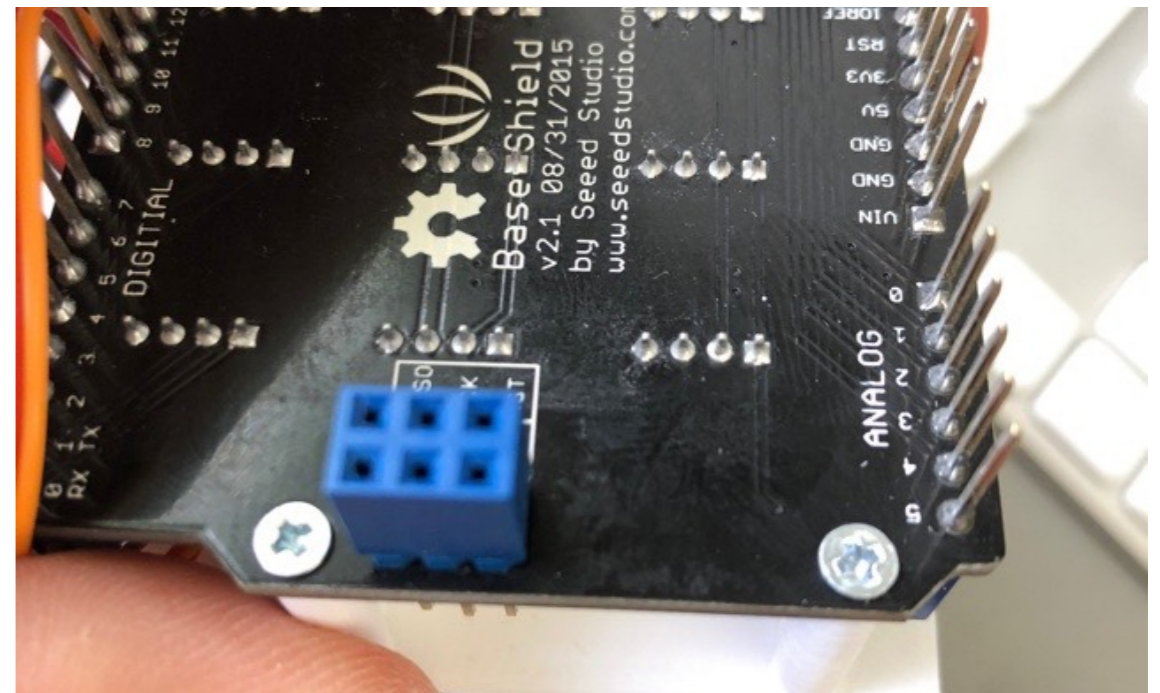
## 2) バッテリーベースをGROVEの上に載せます。



配線を側面から出して逃がしてください。

## 3) バッテリーベースを2-10皿ネジ2本で固定します。

強く締めると部品が破損しますので軽く固定してください。



#### 4) GROVEをArduinoに挿します。

XBeeはバッテリーベースのホルダ部分に差し込みます。

