

四足歩行ロボット製作工程

1. クランク金具にネジを固定



①ネジを図のようにクランク金具に入れて、ナットでしっかり固定し、さらにもう1個のナットで固定する。

2. クランク金具をモーターの軸に取り付ける。

①止めネジを少し緩めて、黄色い金具をモーター側にしてモーターの軸に入れ、止めネジでしっかり止める。
※モーターの軸は六角形になっており、軸の面に止めネジが当たるようにする。

②両側のクランク金具は、互いに180度となるように取り付ける。

3. 電池ボックスの固定

①電池ボックスの裏側に、線の反対側に両面テープの端をそろえ両面テープを貼る。

②電池ボックスをモーターの下側の中央に持っていき、線のある方をモーターの後ろから5mmほど出るようにして接着する。

③電池ボックスの2本のコードをケースに入れる。

4. ケースの内側の底に両面テープを貼る。

①両面テープ2枚を張り合わせ、ケース内側の底に貼る。※2本のネジの間に貼ること。

②上張りの紙をはがす。

①回路基板の裏に両面テープを1枚貼る。上張りの紙はまだ剥がさない。

5. 頭をケースに固定 **注意：首のバネはアルミ線なので引張ったり曲げたりしないこと**

①首のバネから出ている2ほんの線をケースのフタの穴に差し込む。

②頭の前後を確認して、首のバネをケースのフタの穴に差し込み、フタの内側か5mmほど出るようにする。

6. ジュールシーフ回路基板にピン接続

①接続図を見ながら、基板に線のピンを刺していく。※確認する

②回路基板裏の両面テープの上張りの紙を取り、線を端によけて基板をケースに入れ、両面テープで固定する。
※ピンが四角であることを注意。

7. スイッチを OFF

8. 電池を入れて、スイッチを ON

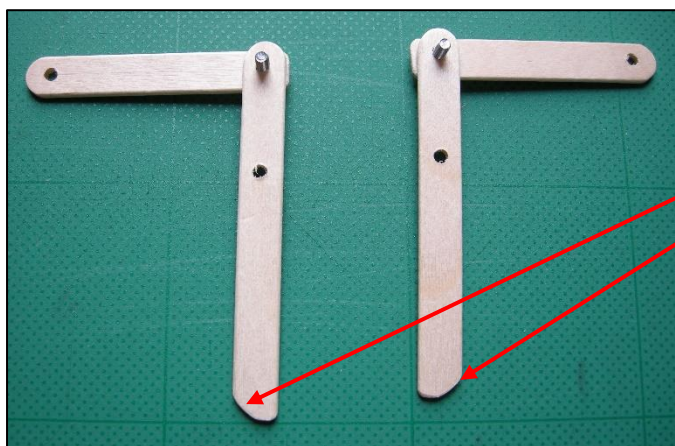
①モーターの回転方向と目のLEDが点灯しているかの確認

9. スイッチを OFF

①電池を電池ボックスから取る

10. クランクの組み立て

(1)伝達スティックにネジを入れて、そのネジに後ろ足入れ、ナットで固定する。(左右の後ろ足)

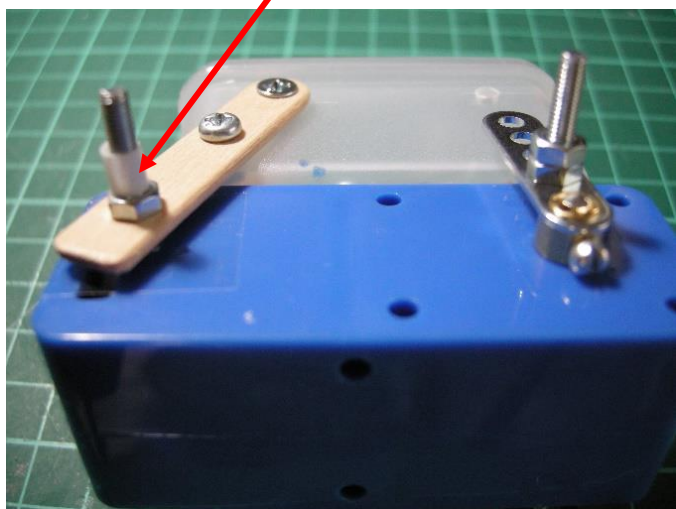


・後ろ足の先の**カット部分の位置**を間違えないようにする

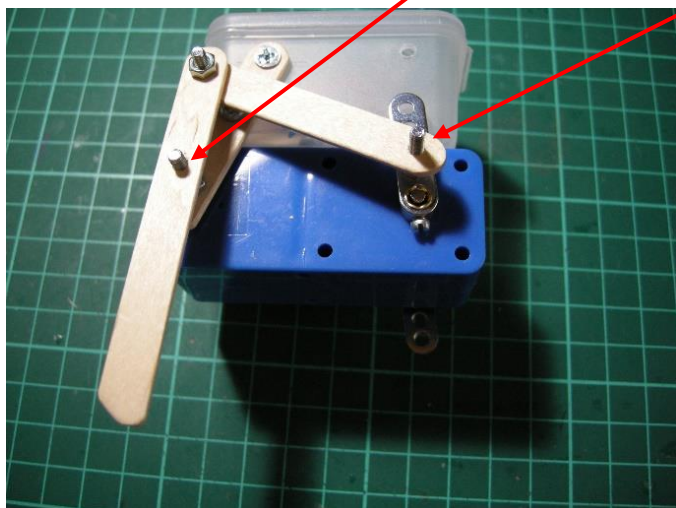
・伝達スティックの上に後ろ足がくるように注意

(2)後ろ足の固定

①後の固定軸に**ストロー5mm**を入れる。



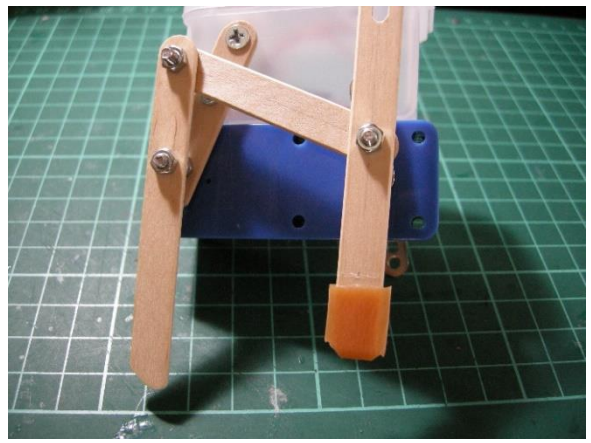
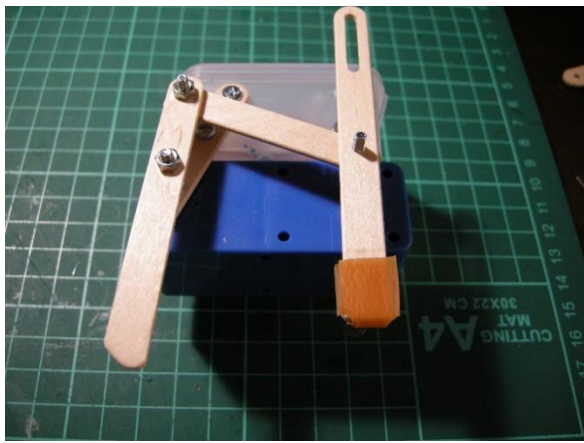
②そのストローの上に、**後ろ足の穴を通し、伝達スティックのもう一方の穴**をクランク金具のネジに通す。



・後ろ足の穴を通した軸をナットで固定する

(3)前足を固定する

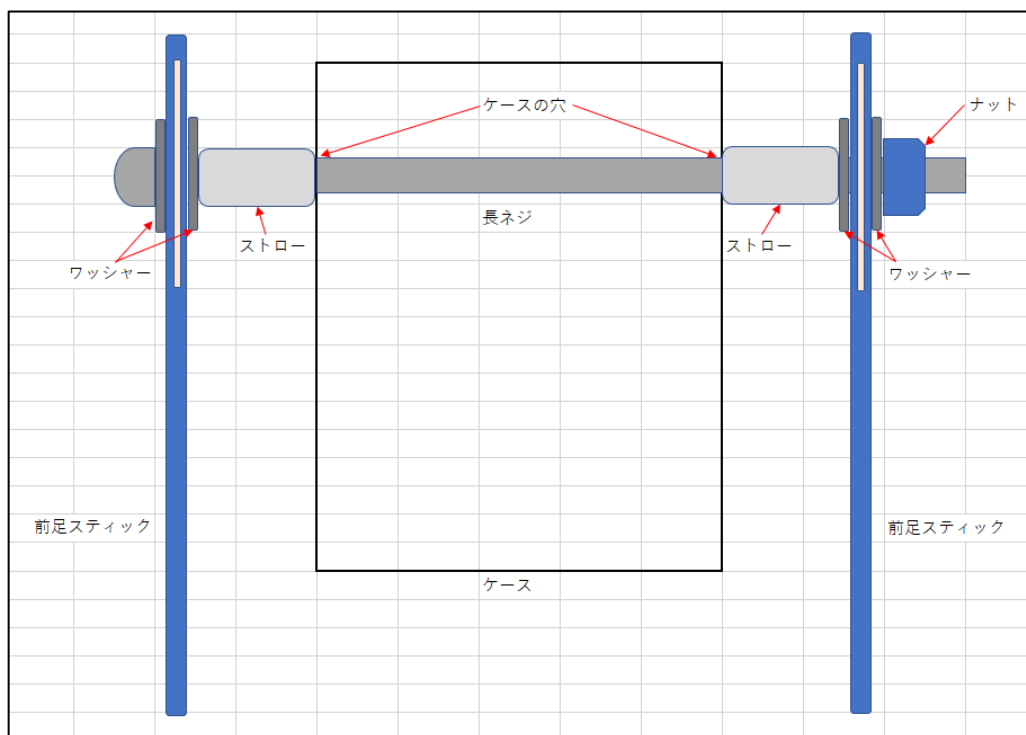
①クランク金具のネジに前足の穴を通し、ナットで固定する。



(4)前足の上部を固定

①長ネジ1個、ワッシャー4個、ストロー9mm 2個、ナット1個を用意。

②図のように前足の上部を固定する。



③ナットを調整し、ねじ止め液で固定する
ねじ止め液が乾くまで動かさないこと。

④ねじ止め液はすぐには乾かないので、ねじ止め液で固定した上から、グルーガンで仮止めしておく。

完成

