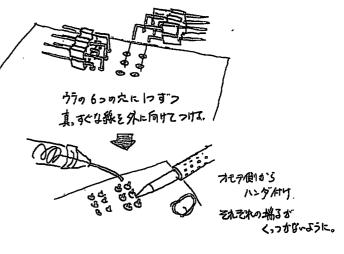
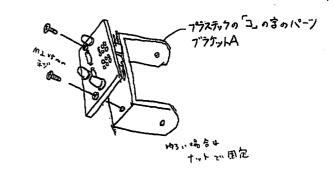


2. 顔。基板のララ倒に、上まじょへ、ダ」をつける。



基板、顔のルームに固定弱。



サボの調整をする。

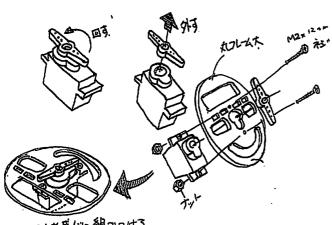


サーボにサーボホーンタモ 取り付けて回にかる。

回し切れ位置がサボに対に ほぼ直角になる所で止する様に調整する。 合かい場合、サポホーンを外に 彻道记码。

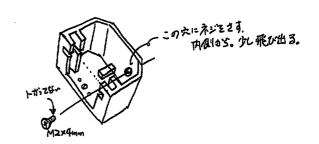
5. 首もつくります。

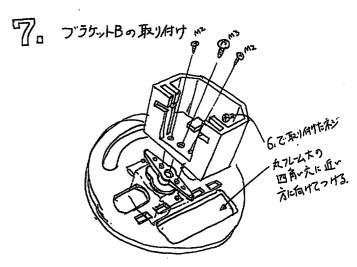
4.で調整したサーボを、使い封。 サーボホーンを90度のした状能で一旦外す。

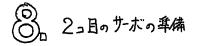


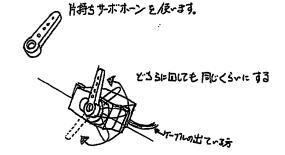
こんは色しに組みつける。

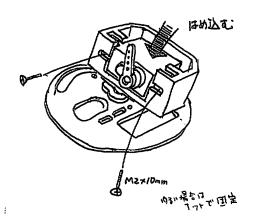
⑤n ブラケットBの準備

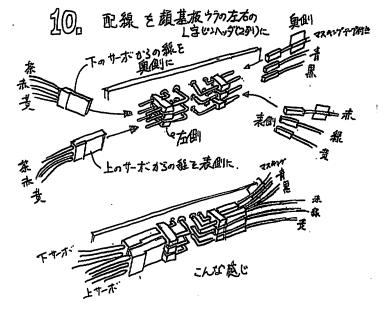




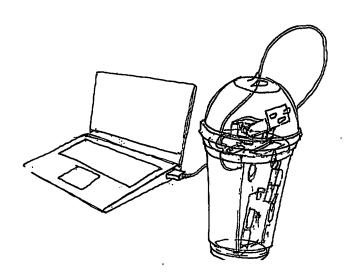


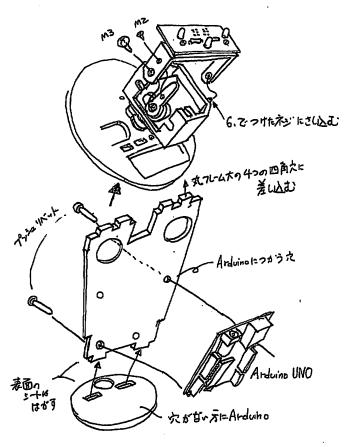




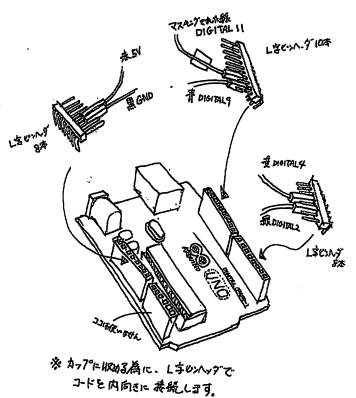


12 カップに収めて、USBケーブルを、カプフタから出して PCにっせぐ





IIa ArduinoにL字ロハッダを使て監察する。



>>"t 12 fablab-kannai, orga fabbot, no-;" "!