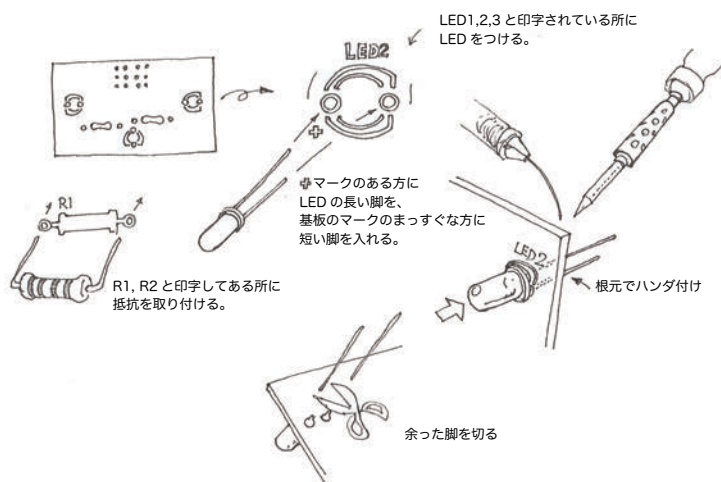
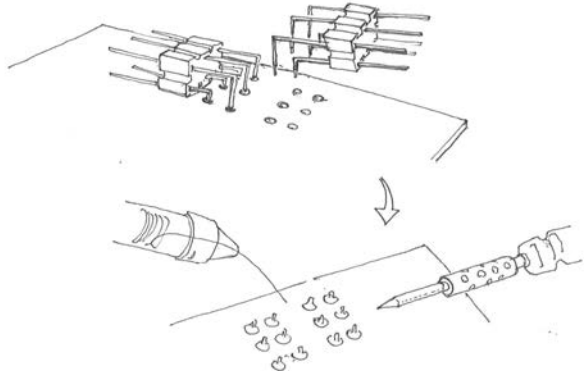




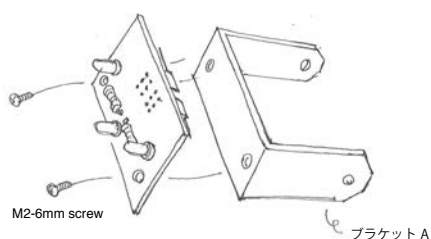
## 1 顔の基板をつくる！まずは表から。



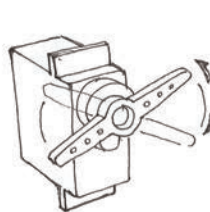
## 2 顔の基板のウラ側の 6 つの穴に L 型ピンヘッダをつける。2 ケ所。



## 3 基板をブラケット A に固定する。



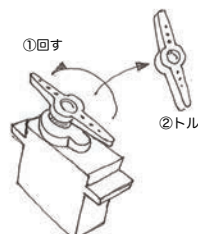
## 4 サーボの調整をする



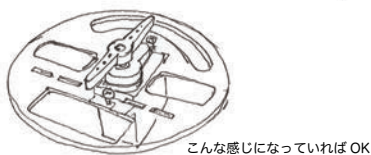
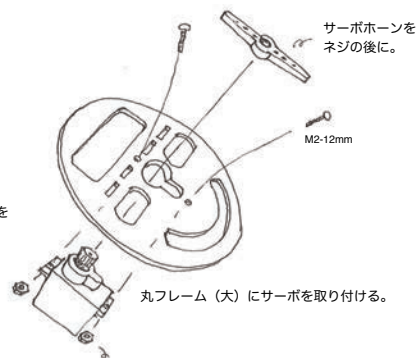
サーボにサーボホーン を  
取り付けて回してみる

回し切った位置がサーボに対して  
ほぼ直角になるように調整する。  
合わない場合、サーボホーンを外して  
位置をずらしてみる。

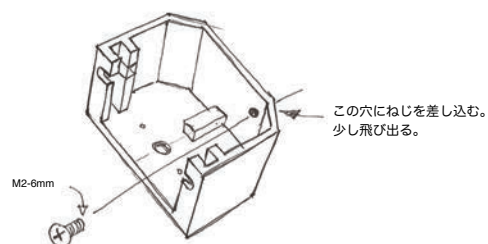
## 5 首をつくる



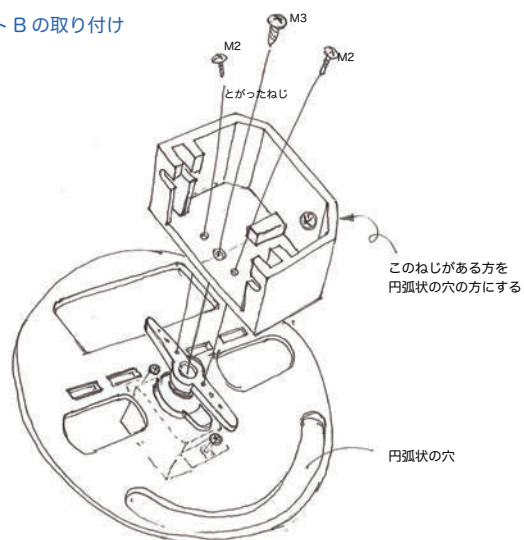
4. で調整したサーボのサーボホーンを  
90 度回した状態で一旦外す。



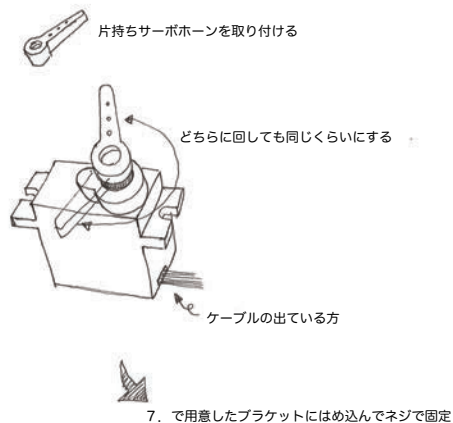
## 6 ブラケット B の準備



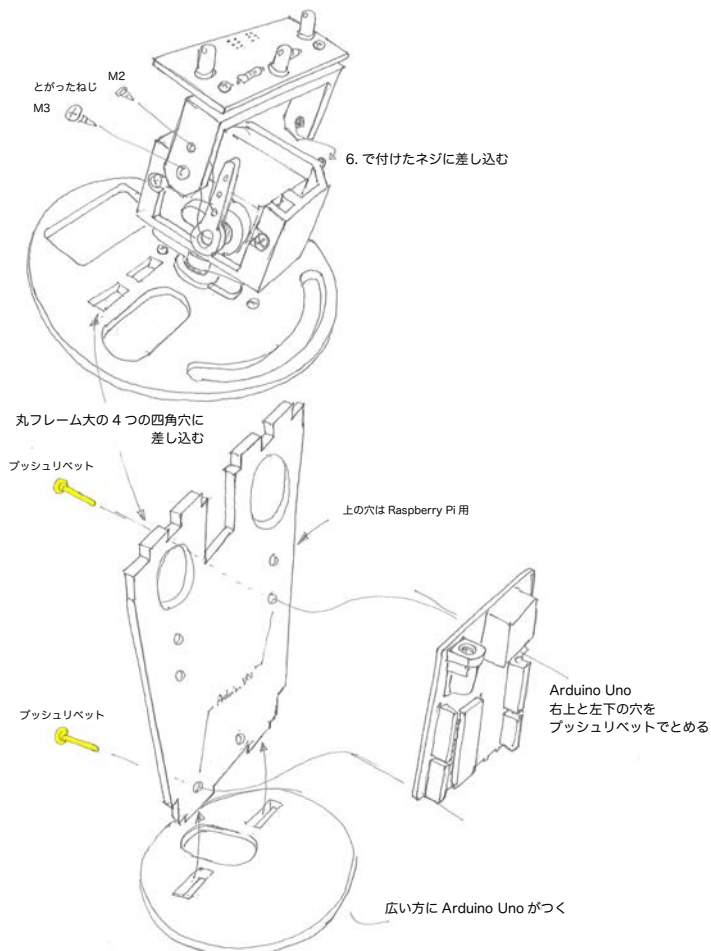
## 7 ブラケット B の取り付け



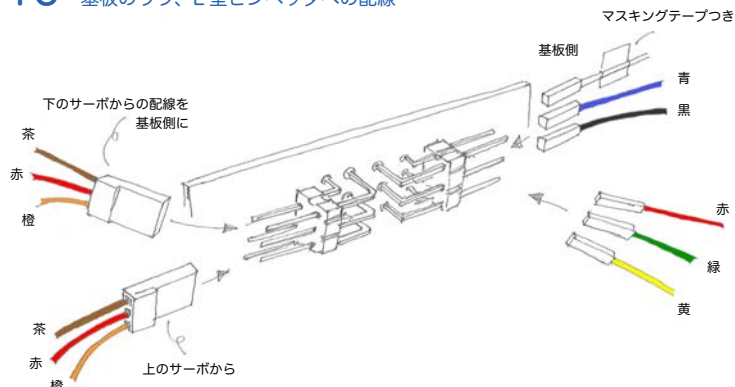
## 8 2つ目のサーボの準備



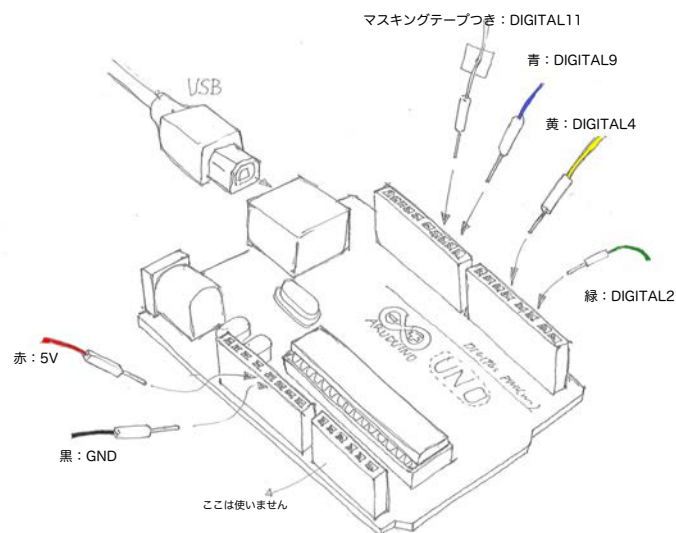
## 9 顔とフレームの組み立て



## 10 基板のウラ、L型ピンヘッダへの配線



## 11 Arduino 上の指定の端子に各ケーブルを配線する



## 12 カップに収めて、USB ケーブルをフタのストローの穴より出す。PC につないで動かしてみましょう。

組立てて完了です！続きは web で  
<http://fabbot.info>

