Digital

1 là servodau và gd (trái là 90 phải là -90 nhìn thẳng là 0)

2 là servott1 và gtt1

(90 đầu trắng gtt2 về trước ,0 đầu trắng gtt2 lên trời ,-90 đầu trắng gtt 3 ra phải sau)

3 là servott2 và gtt2

(-90 tay chỉ xuống dưới, 0 tay chỉ ngang , 90 tay chỉ lên ) "đó là khi gtt1 = 90 "

4 là servotp1 và gtp1

(-90 đt về trước ,0 đầu trắng lên trời ,90 đầu trắng ra phải sau)

5 là servotp2 và gtp2

(90 tay chỉ xuống dưới, 0 tay chỉ ngang , -90 tay chỉ lên ) "đó là khi gtt1 = -90 "

6 là servoct1 và gct1

(-90 đầu trằng của gct2 về trước ,0 hướng vô,90 hướng ra sau)

7 là servoct2 và gct2

(đứng thằng là 0,90 đưa chân ra hướn theo chiều dây màu nâu -90 theo chiều dây màu vàng)

8 là servoct3 và gct3

(nên để từ -90 đến -50 , -70 đứng thẳng, -50 hở trong, -90 hở ngoài)

9 là servocp1 và gcp1

(-90 đầu trằng của gcp2 về trước ,0 hướng vô,90 hướng ra sau)

10 là servocp2 và gcp2 ( đứng thẳng là 80.chân qua phải là 80 to 0)

(đứng thằng là 0,90 đưa chân ra hướng theo chiều dây màu nâu -90 theo chiều dây màu vàng)

11 là servocp3 và gcp3 (nên để từ 50 đến 90 , 70 đứng thẳng, 50 hở ngoài, 90 hở trong)