# KANIROBOT

- ①タミヤ インセクト
- ②ユニバーサルプレート
- ③ユニバーサルアーム セット
- ④マイコンボード
- ⑤電池ボックス

- ⑥プレート
- ⑦モータードライバ
- ⑧単3電池 x4
- ⑨ネジセット
- ⑩結束ワイヤー
- ⑪サーボモーター

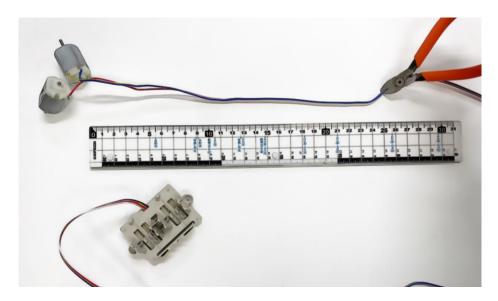
- **⑫GROVEケーブル**
- ③ライトセンサー x2
- 4 電源ケーブル
- **⑤ゴムクッション**
- 16マジックテープ

### 道具

- ニッパー
- ワイヤーストリッパー
- ・ ラジオペンチ
- はさみ

- カッター
- セロハンテープ or マスキングテープ
- 工作用紙
- 両面テープ

#### ①モーター線を25~30cmで切る



#### ②モーター線をさく





約3cmさく

#### ③被膜(ひまく)をはぐ



先端から5mmの場所を ワイヤーストリッパーの 0.5の穴ではさむ

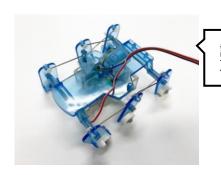


切り込みのところから 引き抜く



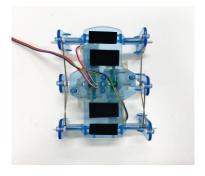
銅線(銅線)を少し ねじる

#### ①タミヤ インセクトを組み立てる ロボットの説明書③~8の通りに組み立てる

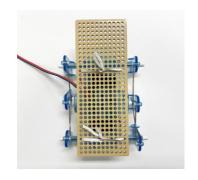


説明書④のB1のパーツは 取り付けない

#### ②ロボットの上にユニバーサルプレートを取り付ける



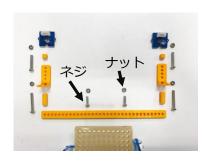
4か所にゴムクッションを はる



上にユニバーサルプレートをのせて、結束ワイヤーで2か所固定する

ロボットの下からワイヤーを通して、ユニバーサル プレートの穴を通してねじる

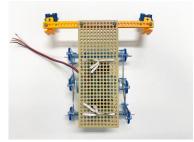
#### ③アームとライトセンサーを取り付ける



写真の順番でネジ止めする センサーと地面が近くなる ように調節しよう



ネジ → パーツ → ナット



プレートとアームを 取り付ける

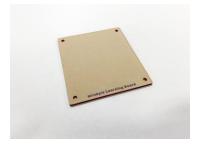
#### ①順番にネジで止める



#### 写真の順番で組み立てる









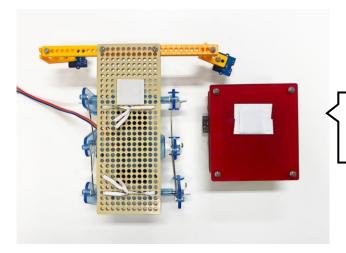




モータードライバの横の部分 はラジオペンチで折る

モータードライバを取り付ける 向きに注意!

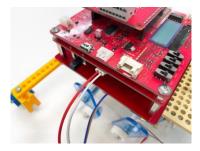
#### ①マジックテープをはる



下にマスキングテープを はっておくとはりなおし がしやすい

ロボットとマイコンボードのうらにマジックテープをはる →くっつける

#### ①電源ケーブルをつなぐ



電池ボックスにさす (スイッチの横)



白いボタンを押しながら モータードライバにさす

場所に注意!



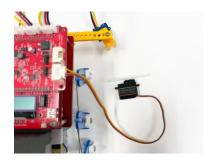
, >す

#### ②モーター線をつなぐ

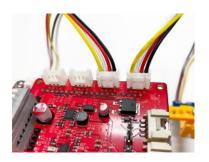


白赤青黄の順番に

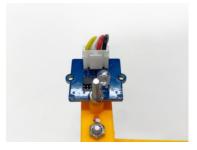
#### ③サーボモーターをつなぐ



#### ④ ライトセンサーをつなぐ



GROVEケーブルをさす (2コ)

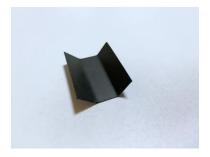


反対側を ライトセンサーにさす

#### ①たまごホルダーを作る



工作用紙で四角を作る 1辺5cmくらい

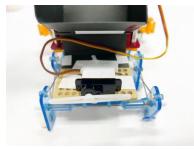


こんなのを作る(台になる) 6 x 5 cmくらいで、2cmずつ折る

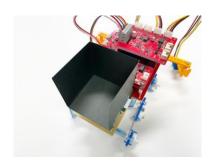
#### ②ロボットにくっつける



テープでくっつける

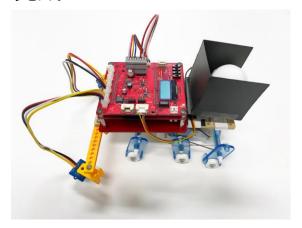


サーボモーターを くっつける



たまごホルダーと サーボモーターを 両面テープではる

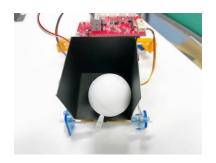
## 完成!!



#### ①たまごを作る



ロボットの説明書 「遊び方」の通りに ボールを作る



のせる

#### ②かにっぽいデコレーションをしよう

