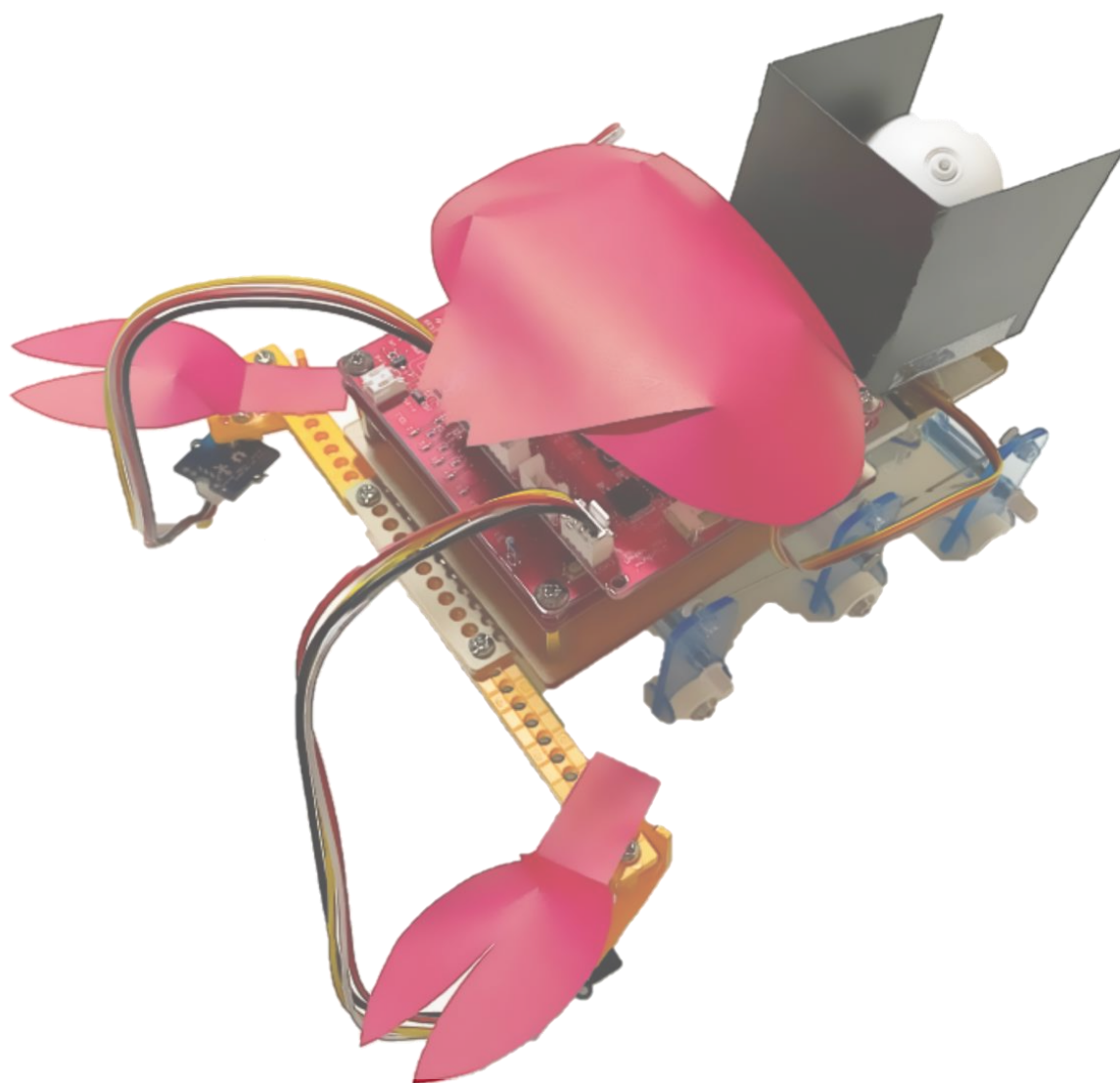


KANIROBOT

組み立てマニュアル



1. かにロボットを組み立てる

KANIROBOT

①タミヤ インセクトを組み立てる

※タミヤインセクトの組み立て手順は、箱に同封してある説明書を参照

制作のポイント！

- [1] **ネジはしっかりと締めること**。付属のドライバ (ねじ回し) は小さくて力が入らないので、工具箱の中の大きなドライバを使うこと。
- [2] **ギアボックスの歯車はしっかりと差し込む**。机などに押し付けると良いでしょう。取り付けが甘いとロボットが動きません。



モーターの軸が歯車から
顔をだすくらいまで差し込む

- [3] **モーターの左右を間違えないよう注意**。反対に付けると逆走します。



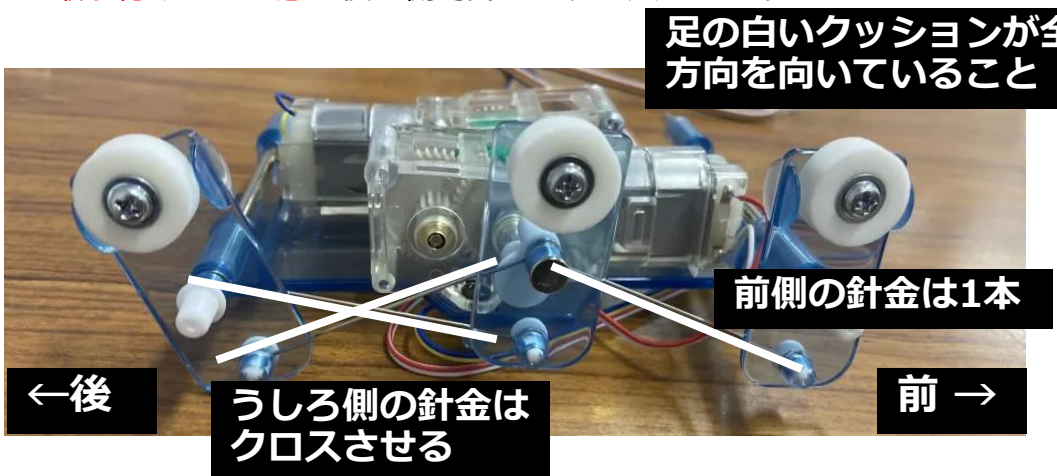
先端が丸い方が前側

赤・白の
線が前側に

↑
前

青・黄色の線が
うしろ側に

- [3] **足の針金の取り付け方に注意**。後ろ側で針金をクロスさせます。



足の白いクッションが全て同じ
方向を向いていること

前側の針金は1本

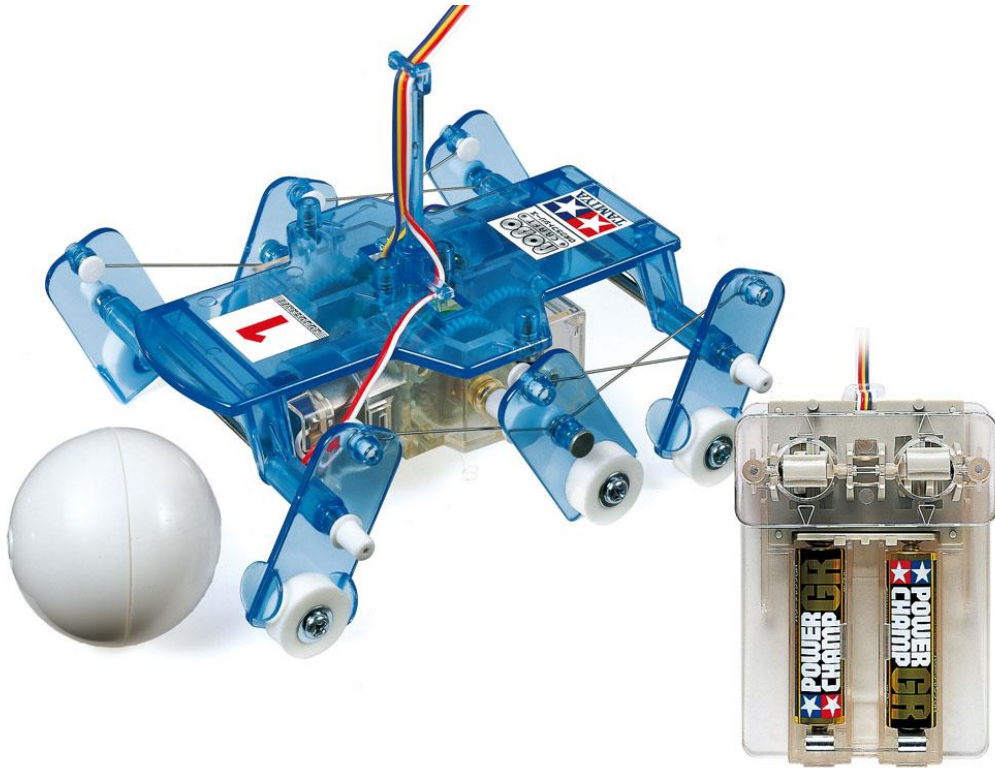
←後

うしろ側の針金は
クロスさせる

前 →

②タミヤ インセクトの動作確認.

プログラミングの前に、インセクトがちゃんと組みあがっているか確かめよう。
タミヤインセクトの電池ボックスに単3電池2本を取り付け、動かしてみる。

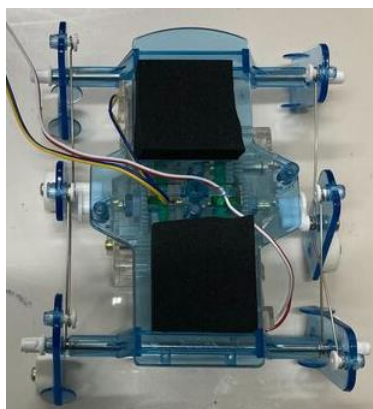


※ロボットの足が動かない場合は、パーツ交換が必要な可能性があるため、
近くのスタッフに相談してください

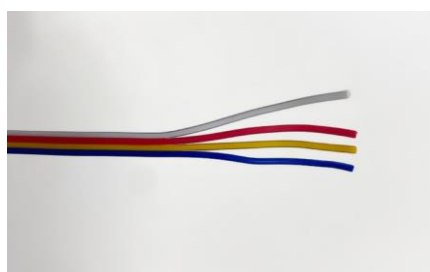
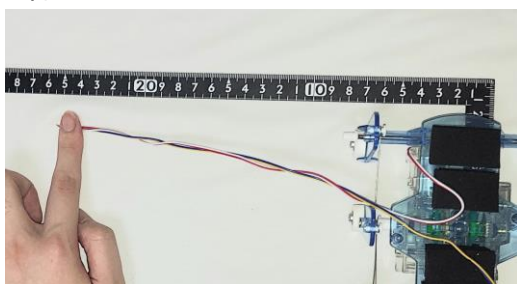
2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

① ロボットの上にゴムクッションを取り付ける



② モーター線をタミヤインセクト側から25~30cmの長さのところでニッパで切り、先端約 3 cm 分を割く



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

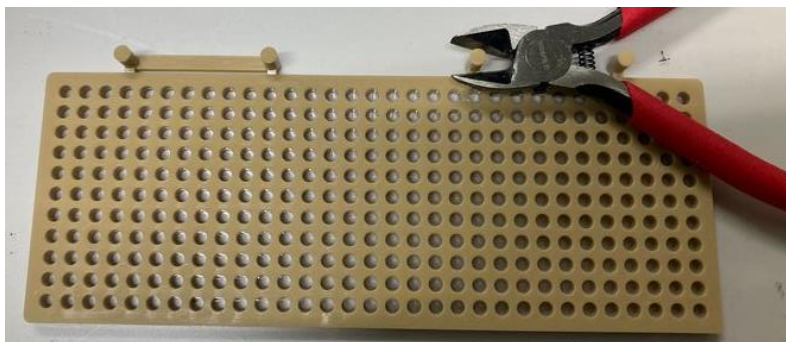


切り込みのところから引き抜く



銅線（銅線）を少しねじる

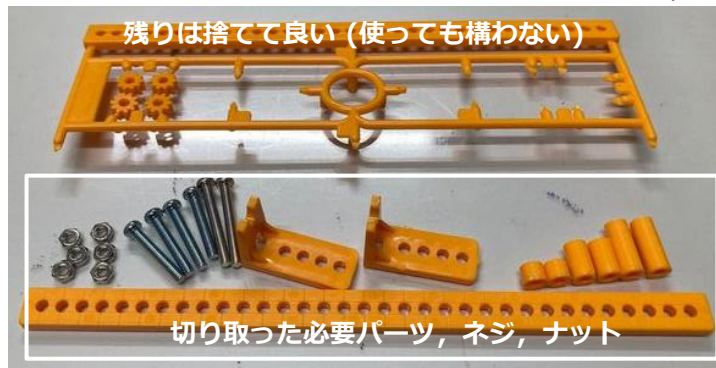
④ ユニバーサルプレートを開けて中に入っているものを取り出す。プレートの周囲をニッパで切る。ネジは使わないのでスタッフに渡してください。



2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

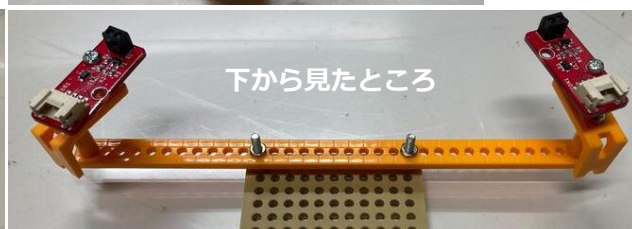
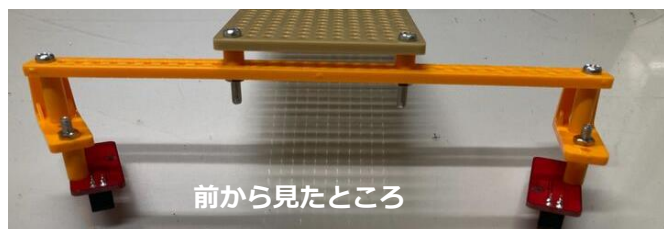
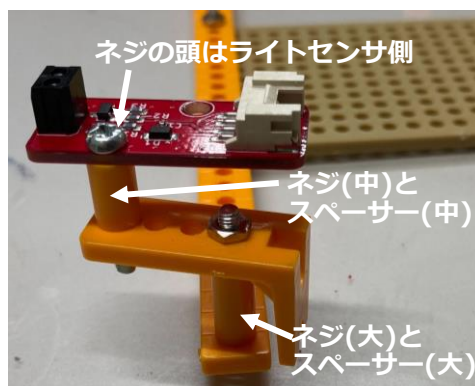
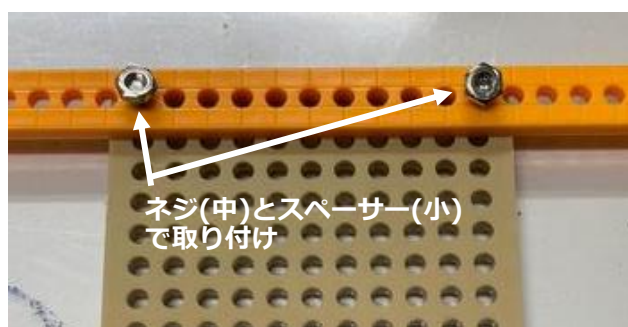
⑤ユニバーサルアームセットは 2 つ入りなので、必要なパーツを切り取る・取り出す。



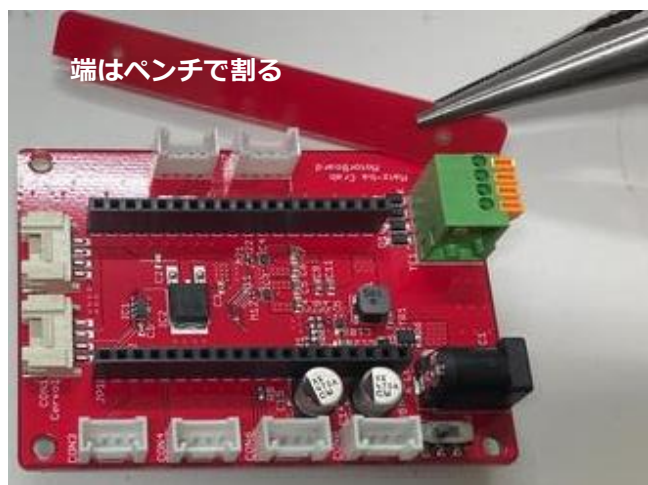
アーム 1 本
スペーサー 6 個
(小 2 個, 中 2 個, 大 2 個)
ネジ 6 本
(中 (2 cm) 4 本, 大 (2.5 cm) 2 本)
ナット 6 個

ネジ(中) 2 本はスタッフから
受け取って下さい。

⑥ユニバーサルプレート, ユニバーサルアーム, ライトセンサを組み立てる



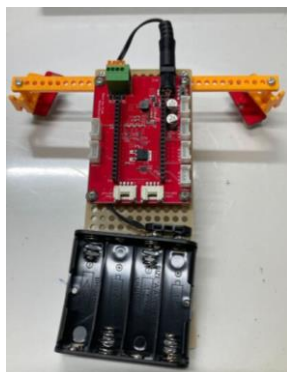
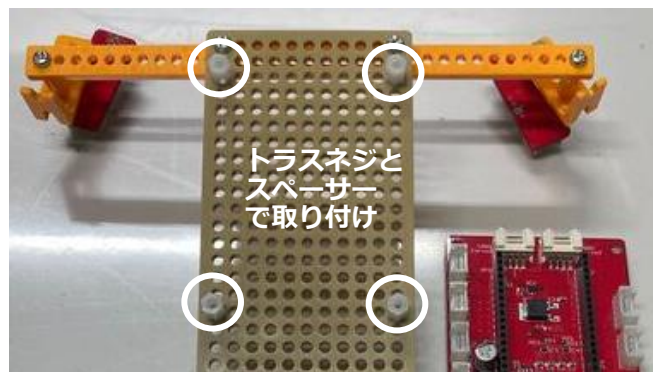
⑦モータードライブ基板, 電池ボックス, 電源ケーブルを用意する。トラスネジ 8 個とジュラコンスペーサー 4 個を用意する。各パーツはスタッフから受け取ってください



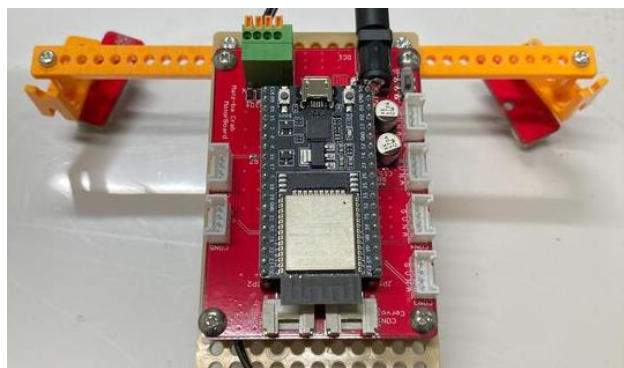
2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

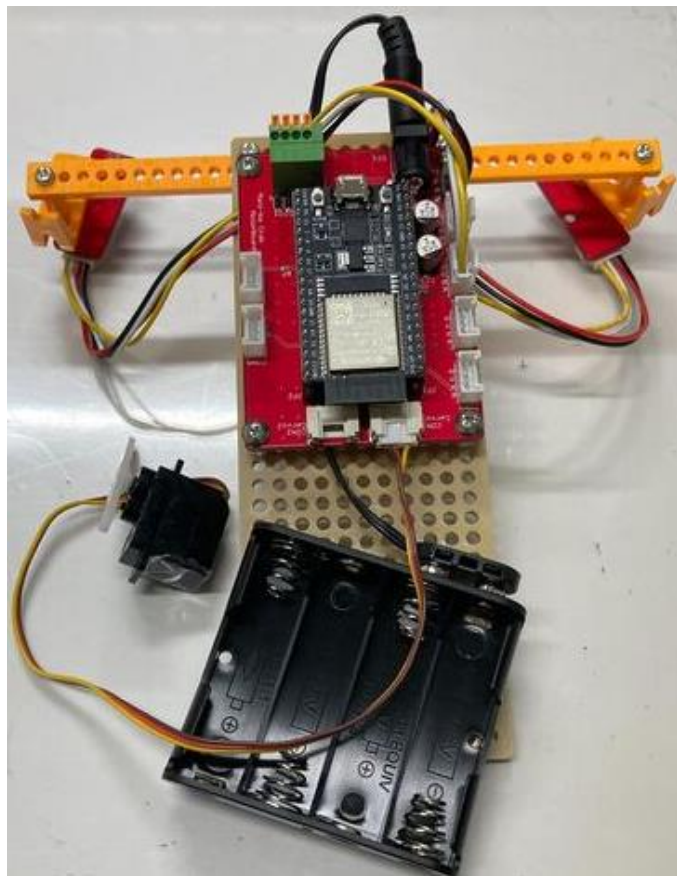
⑧モータドライバ基板，ユニバーサルプレート，電池ボックスを取り付ける。
電源ケーブルはモータドライバ基板とユニバーサルプレートの間を通すこと。



⑨モータドライバにマイコンを載せる。向きに注意すること。



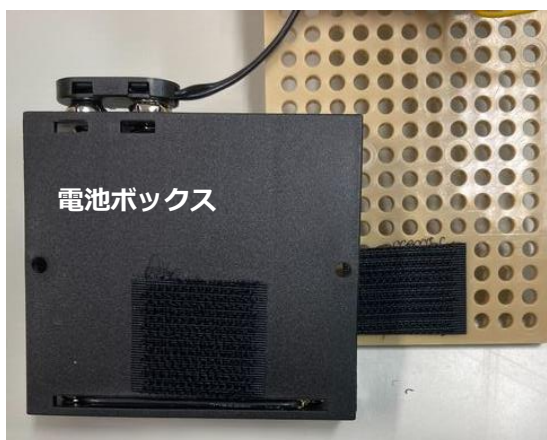
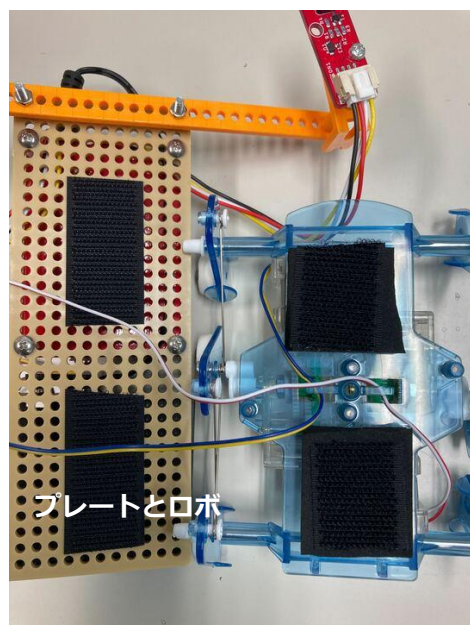
⑩ライトセンサーの配線と，サーボモータの取り付け



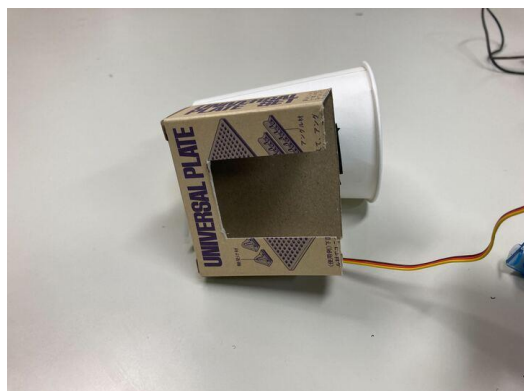
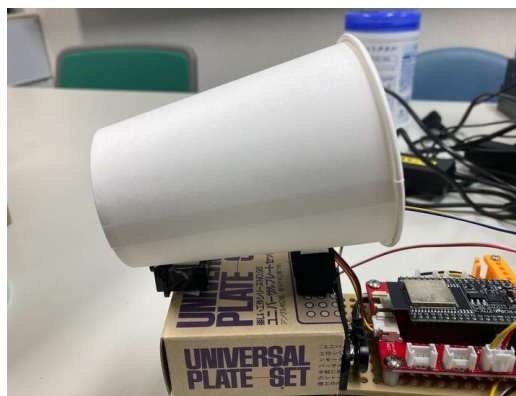
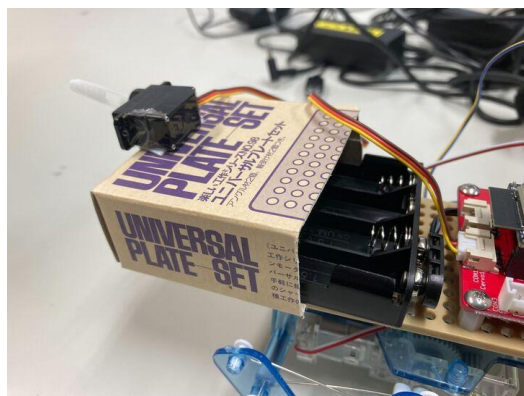
2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

⑪マジックテープを取り付け、くっつける。



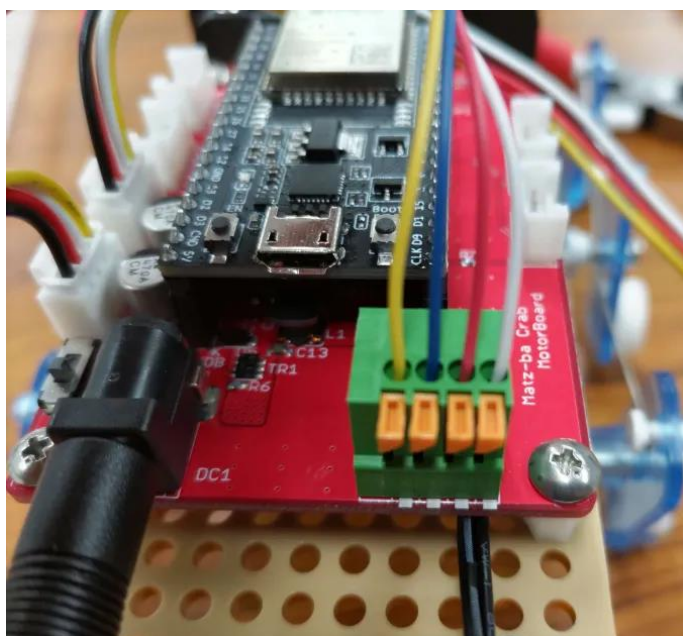
⑫サーボモータの取り付け (この例は動作確認用のとりあえずの例です。もっとカッコよくしてくださいね)



2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

⑬モーター線をつなぐ



向かって左から、

黄色・青・赤・白

かにつぽいデコレーションをしよう！

