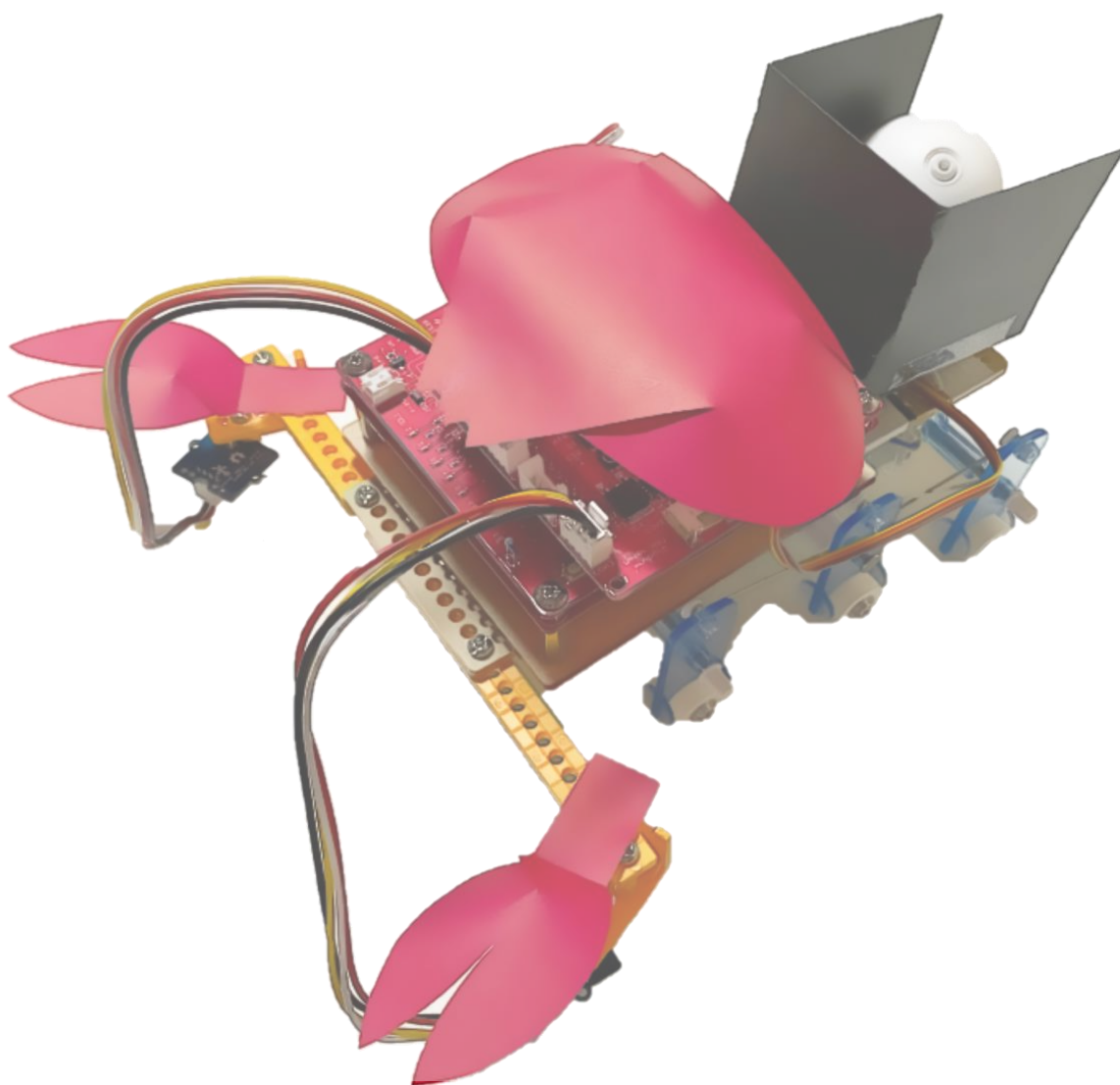


# KANIROBOT

---

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

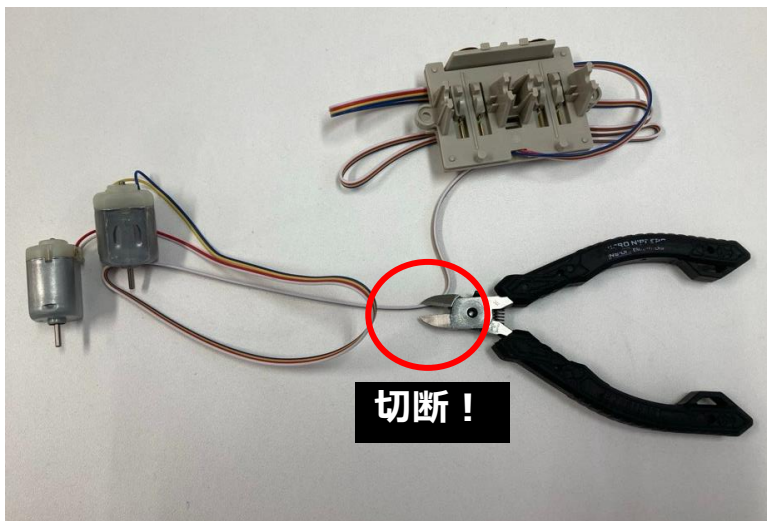
## 制作のポイント！

- [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。



付属ドライバは使わない

- [2] コントローラは使わないので、付属の**説明書の手順 3 から始める**こと。  
ケーブルはモータから 20~30 cm のところで切ってください。



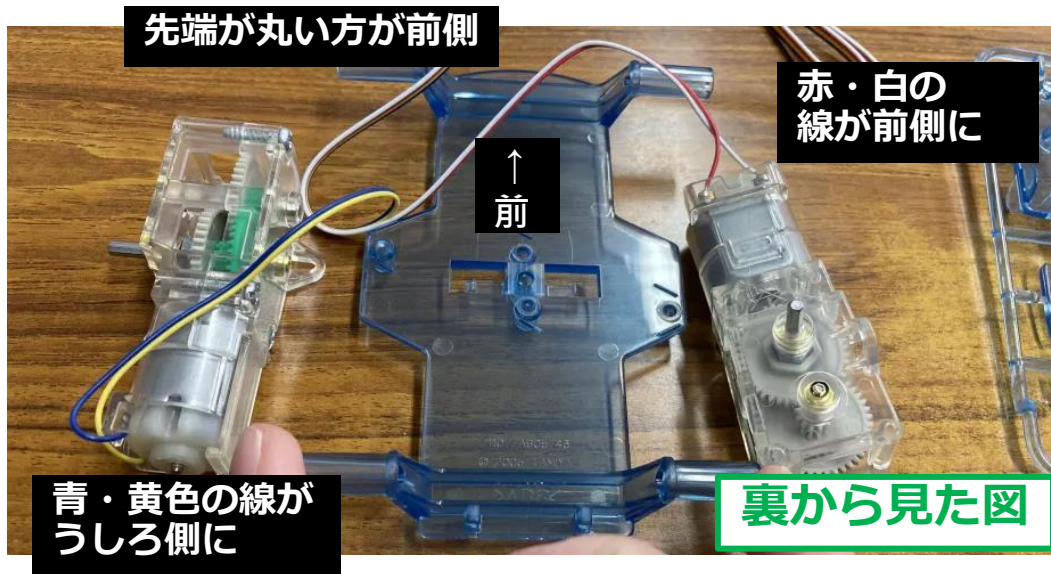
- [3] **ギアボックスの歯車はしっかりと差し込む**。机などに押し付けると良いでしょう。  
取り付けが甘いとロボットが動きません。  
また、**モーターの軸にグリスを塗らないこと**。ギアが外れやすくなります。



# 1. かにロボットを組み立てる

KANIROBOT

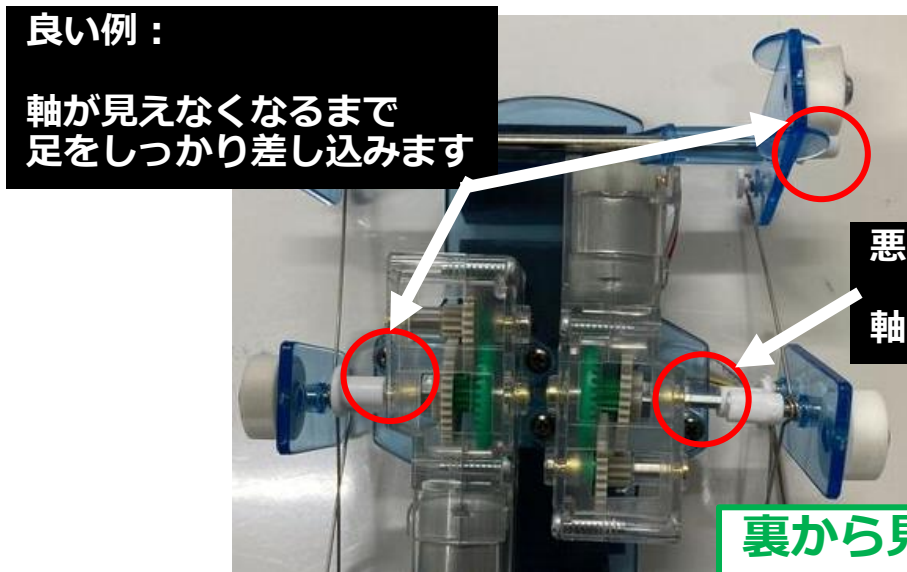
[3] **モーターの左右を間違えないよう注意**。反対に付けると逆走します。



[4] **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。



[5] **軸が見えなくなるまで**、足をしっかり差し込みましょう。



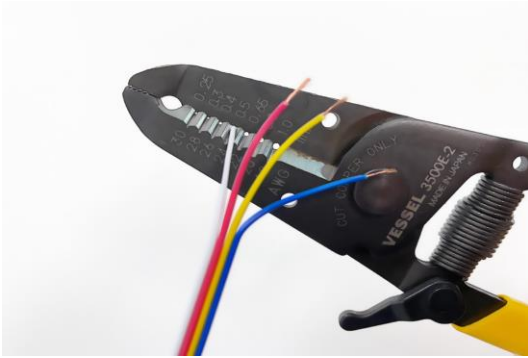


# 1. かにロボットを組み立てる

KANIROBOT

## ②タミヤ インセクトの動作確認をする。

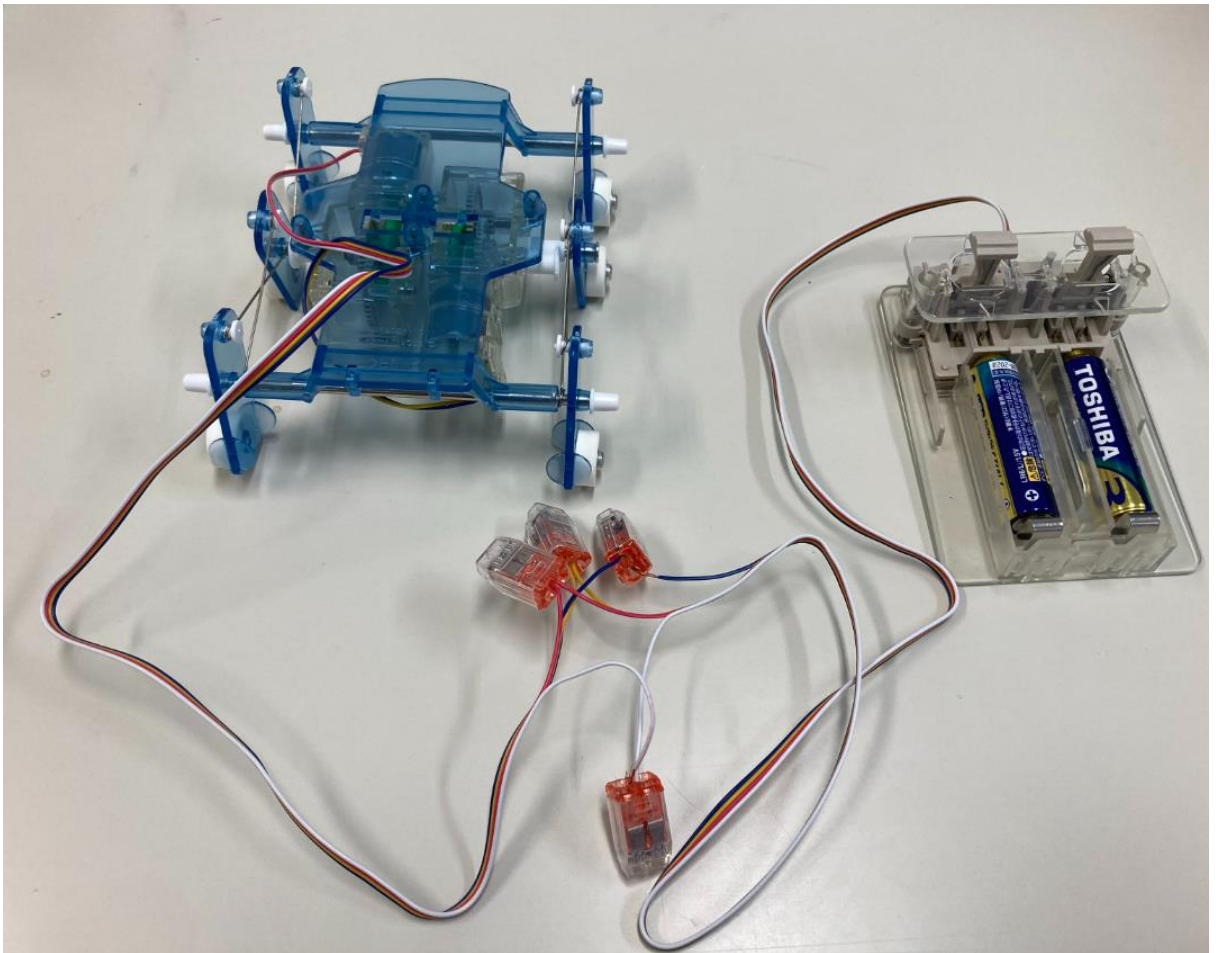
プログラミングの前に、インセクトがちゃんと組みあがっているか確かめよう。スタッフの用意しているタミヤインセクトのコントローラをつなげて、説明書通りに動くかを調べて下さい。



先端から 1~2 cmの場所をワイヤーストリッパーの **0.5** の穴ではさんで被膜を剥く



銅線（銅線）を少しねじる

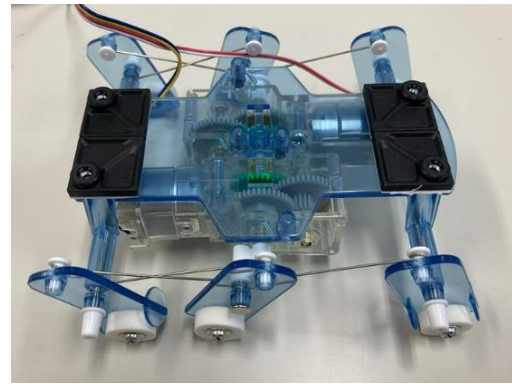


※スタッフに、ギアがしっかりはまっているか、モーターがしっかりねじ止めされているか、モーターの向きが間違っていないか、足の接続が間違っていないか、を確認してもらってください。

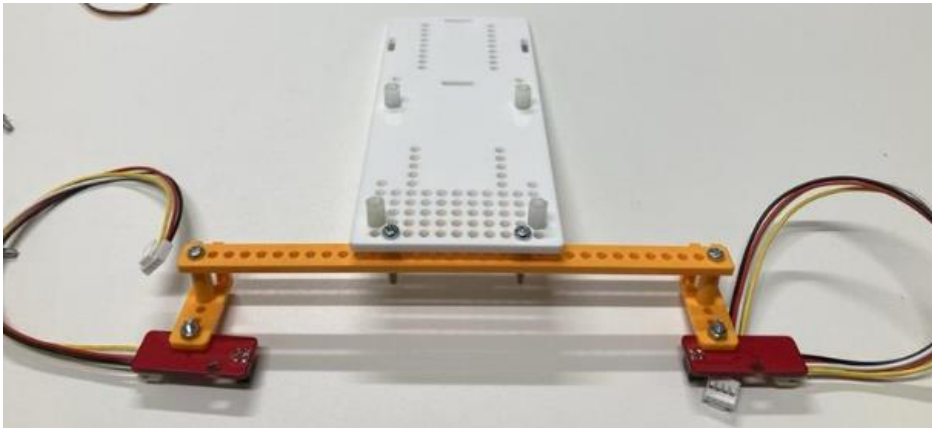
## 2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

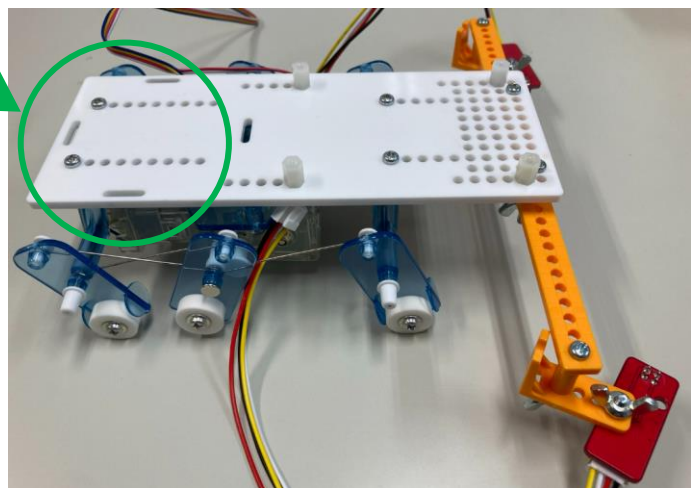
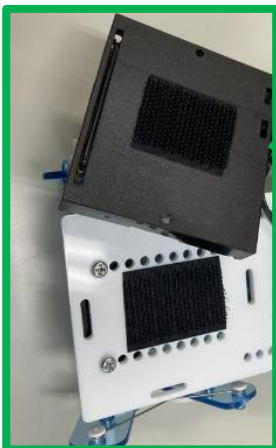
- ①位置合わせ用の治具 (透明プラスチック) をロボットの上に載せ、  
スペーサーを 4 つ貼りつける。貼り終わったら治具は外すこと。



- ②スタッフからライトセンサー付きのプレートを受け取る。



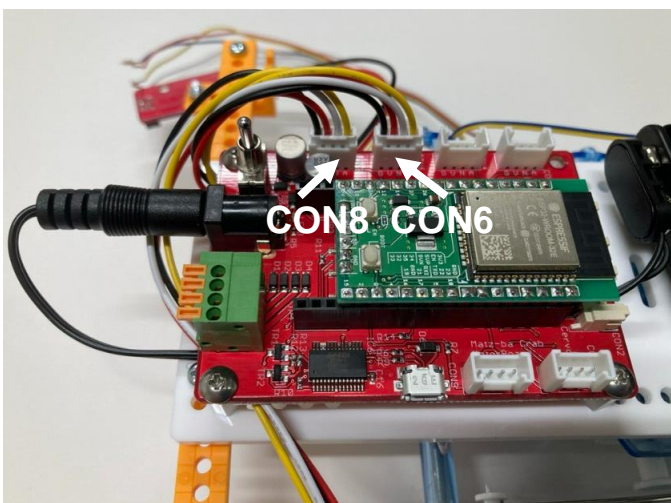
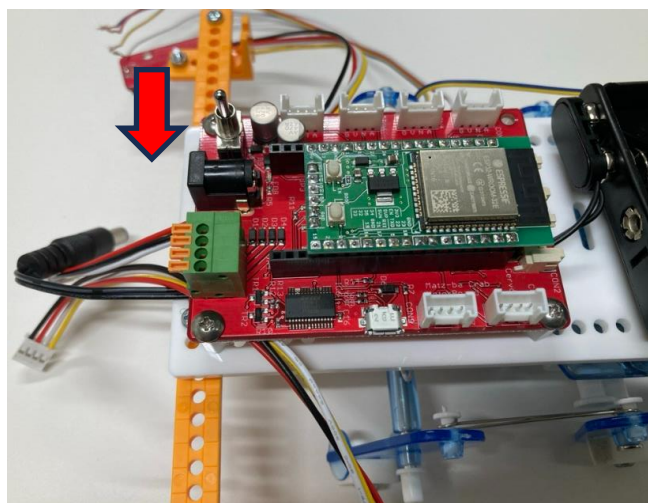
- ③プレートとロボットをねじ止めする。ねじ止めに使う穴はどこが良さそう？ 考えてね  
電池ボックスはマジックテープで貼り付けるので、マジックテープも貼ろう



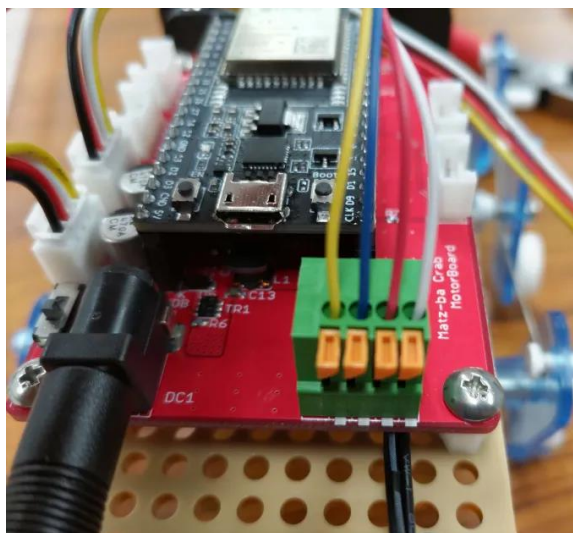
## 2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

- ④赤い基板 (モータドライバ) をロボットに載せてねじ止めする。  
ライトセンサのケーブルと電源のケーブルは赤い基板の下を通そう。  
右側のライトセンサのケーブルは CON6, 左側は CON8 につないで下さい。



- ⑤モーター線をつなぐ。引っ張ってもケーブルが抜けないことを確認する



向かって左から、

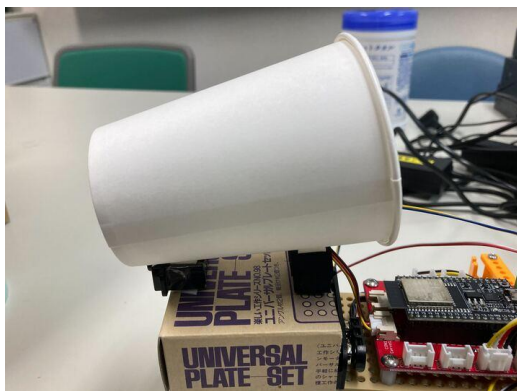
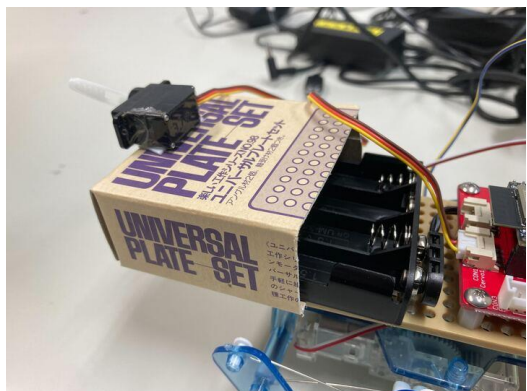
**黄色・青・赤・白**



## 2. かにロボットを加工する

KANIROBOT

- ⑥ サーボモータを取り付けよう  
(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)



かにっぽいデコレーションをしよう！

