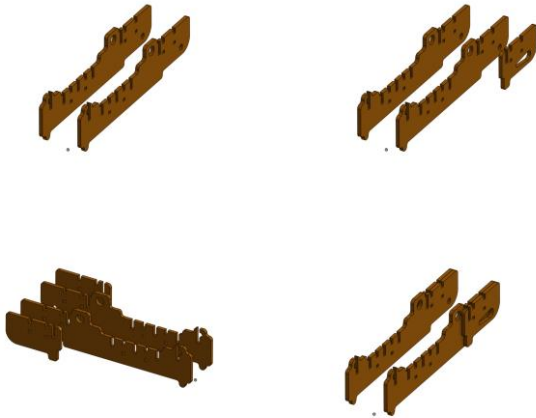


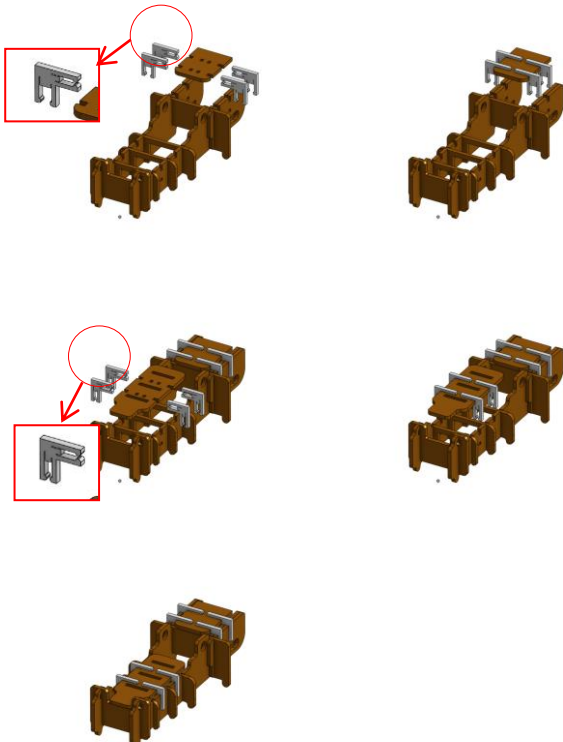
1. 조립 부품을 그림과 같이 순서대로 조립합니다.



2. 악어머리를 고정하는 부품을 결합 합니다.(※**순차적으로 커지는 구조입니다.**)



3. 플라스틱 조립 부품을 나무 조립 부품과 결합하고 조립합니다.

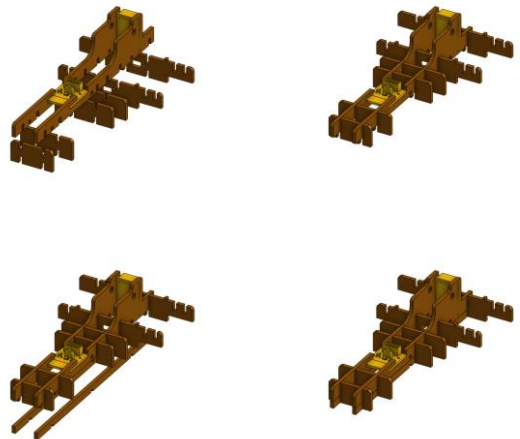


4. 악어 턱에 해당하는 부분으로 **터치센서**와 **서보모터**

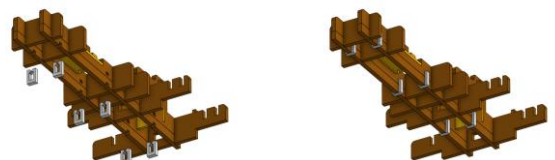
커넥터 부품이 활용됩니다. 각각 위치에 맞도록 주의해서 결합합니다!



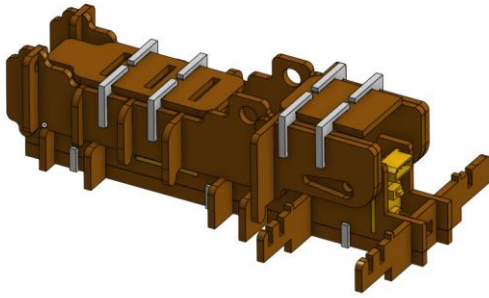
5. 악어 턱 부분을 고정해주는 결합 부품을 그림과 같이 조립합니다.



6. 고정 결합물이 빠지지 않도록 플라스틱 부품을 결합 합니다.

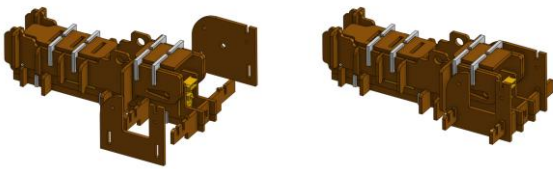


7. 악어 머리 부분과 턱 부분을 그림과 같이 겹쳐 놓습니다.

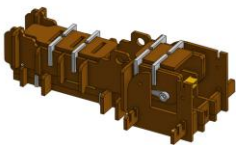


8. 악어 어깨에 해당하는 부분의 부품을 결합합니다.

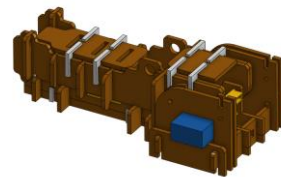
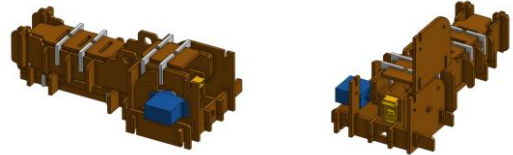
(※모양을 주의해주세요!)



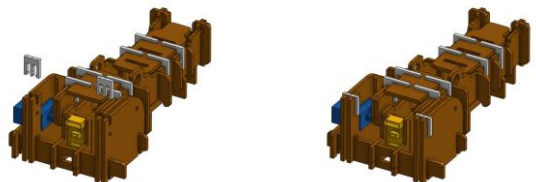
9. 악어 머리 부분과 턱 부분이 움직일 수 있도록 고정 막대 부품을 조립합니다. 그리고 서보모터가 회전할 때 필요한 모터 암(Arm)을 그림과 같이 결합합니다.



10. 서보모터가 올라가는 바닥에 해당하는 부품을 그림과 결합하고 서보모터를 함께 결합합니다.



11. 플라스틱 고정 부품으로 그림과 같이 결합합니다.



12. 완성

