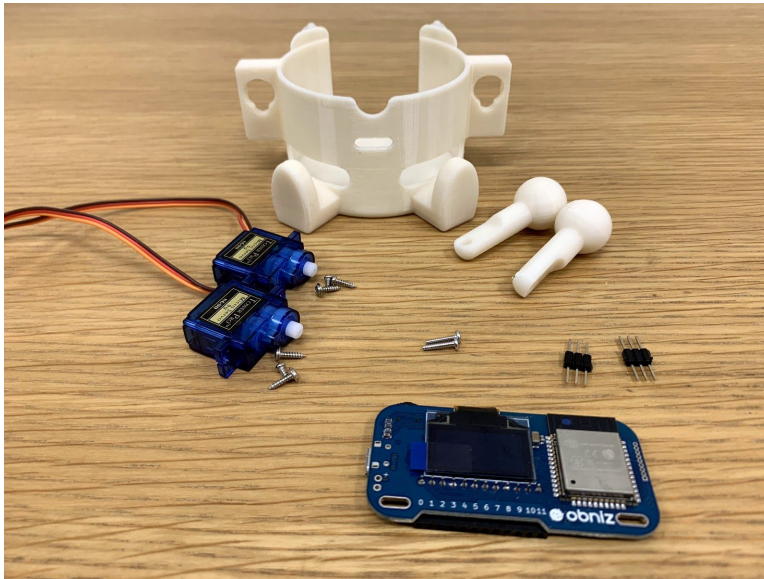


ロボスーツ組み立てマニュアル

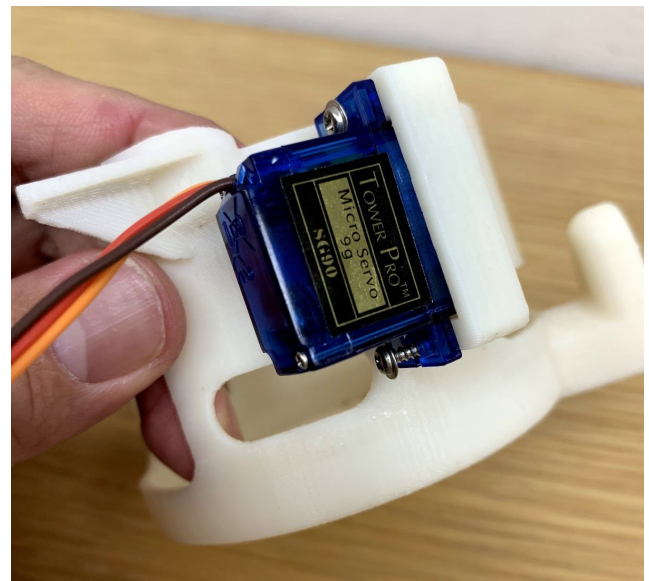
0.用意するもの



- obniz x1
- SG-90 x2 (同梱ネジ使用します)
- 両端ロングピンヘッダ 3ピン x2
- ロボットアーム x2
- ロボットボディ x1
- M2 長さ6mm以上 タッピングネジ x2
- ドライバー

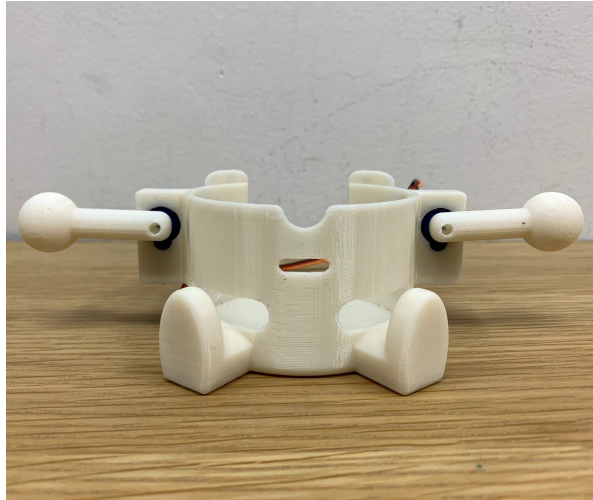
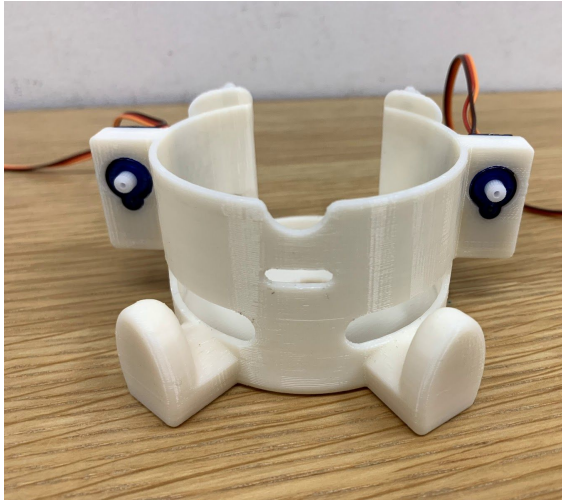
2.ロボットボディにサーボモータを取り付けます。

SG-90 に同梱されたネジで裏側から各サーボモータ2箇所固定します。

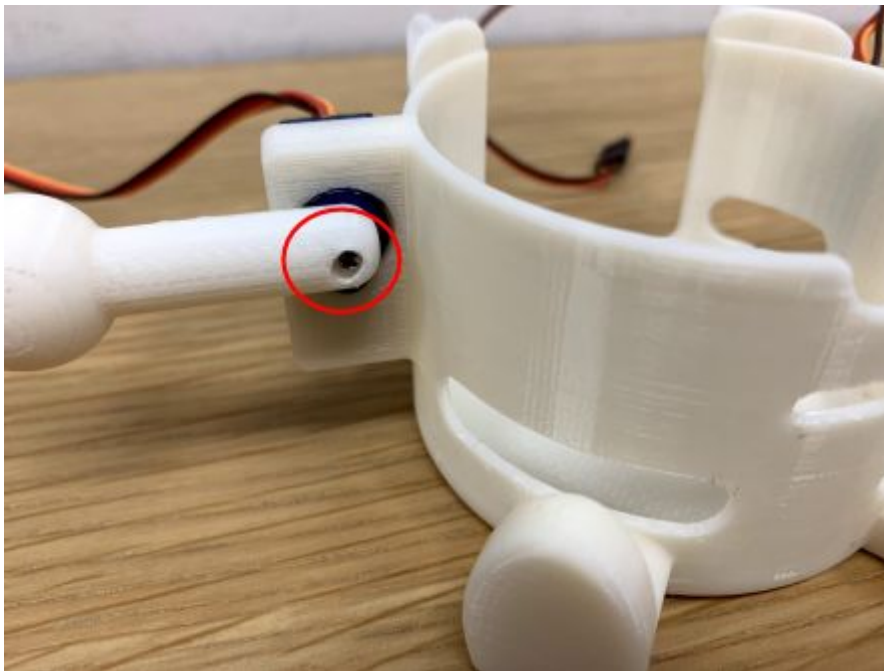


3. ロボットアームの取り付け

SG-90は購入時90度の位置になっています。90度を原点にしてロボアームが動くように設定されているので、上下にうごかせるよう、ロボアームをサーボモータの軸に地面と水平になるように取り付けます。



取り付けが終わったらSG-90に同梱されているネジで固定します。



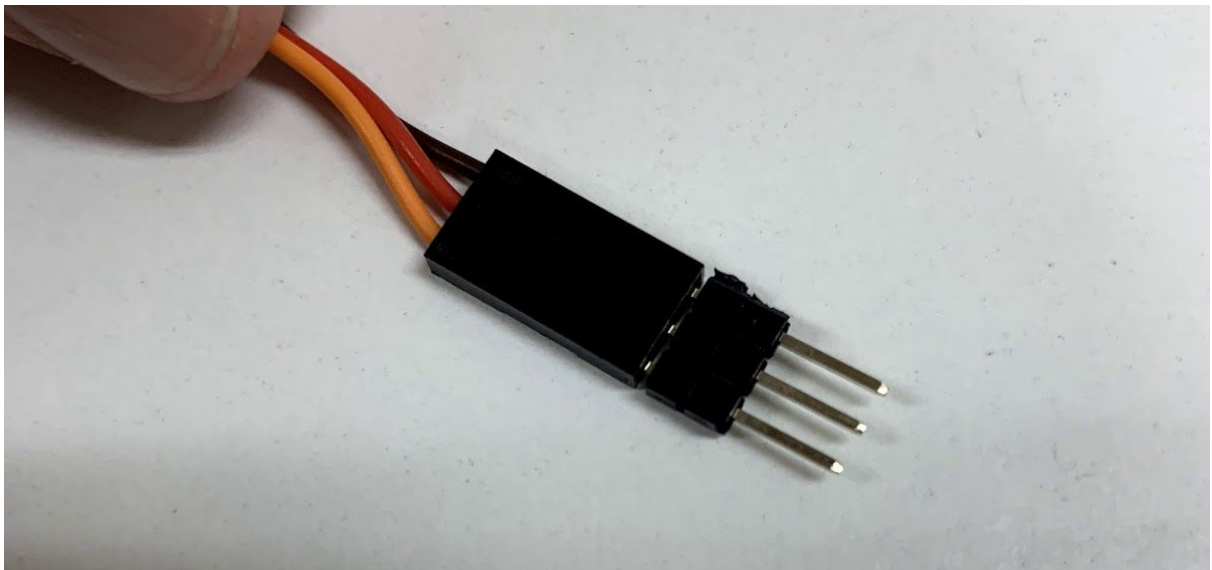
4.obnizの取り付け

obnizは反対向きになってしまいますが、2箇所のネジ締め用のスリットを使って、M2のタッピングネジでロボットボディに取り付けます。



5.サーボモータにピンヘッダを取り付ける

両端ロングピンヘッダをサーボモータのコネクタに取り付けます。これによりobnizに接続できるようになります。



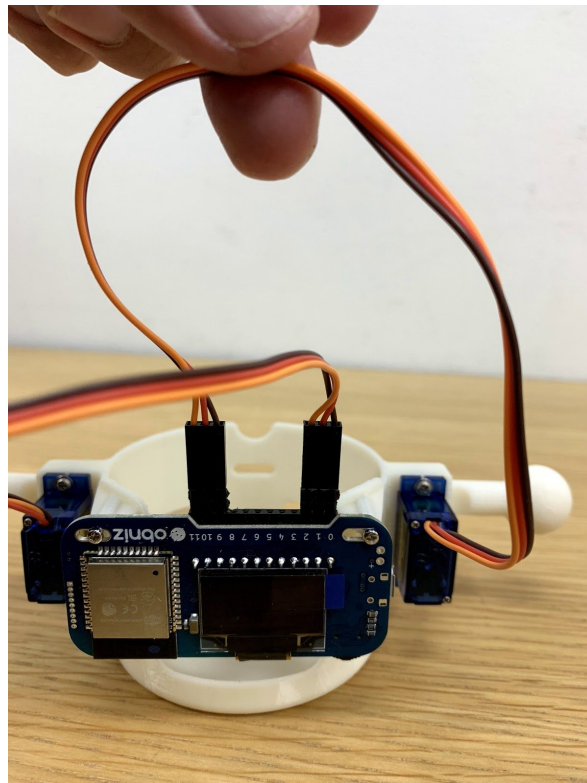
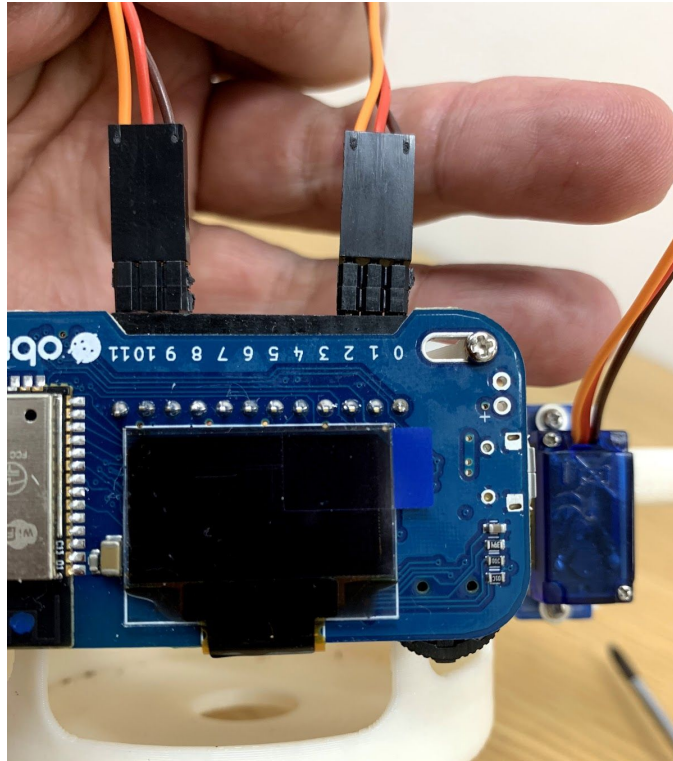
6.obnizにサーボモータを接続

右手は GND: 0 pin, VCC :1 pin, SIGNAL :2 pin

左手は GND: 9 pin, VCC :10 pin, SIGNAL :11 pin

に接続します。写真のように配線は交差します。

ちなみに、茶色がGND,赤がVCC,橙がSIGNALになります。



！完成！

