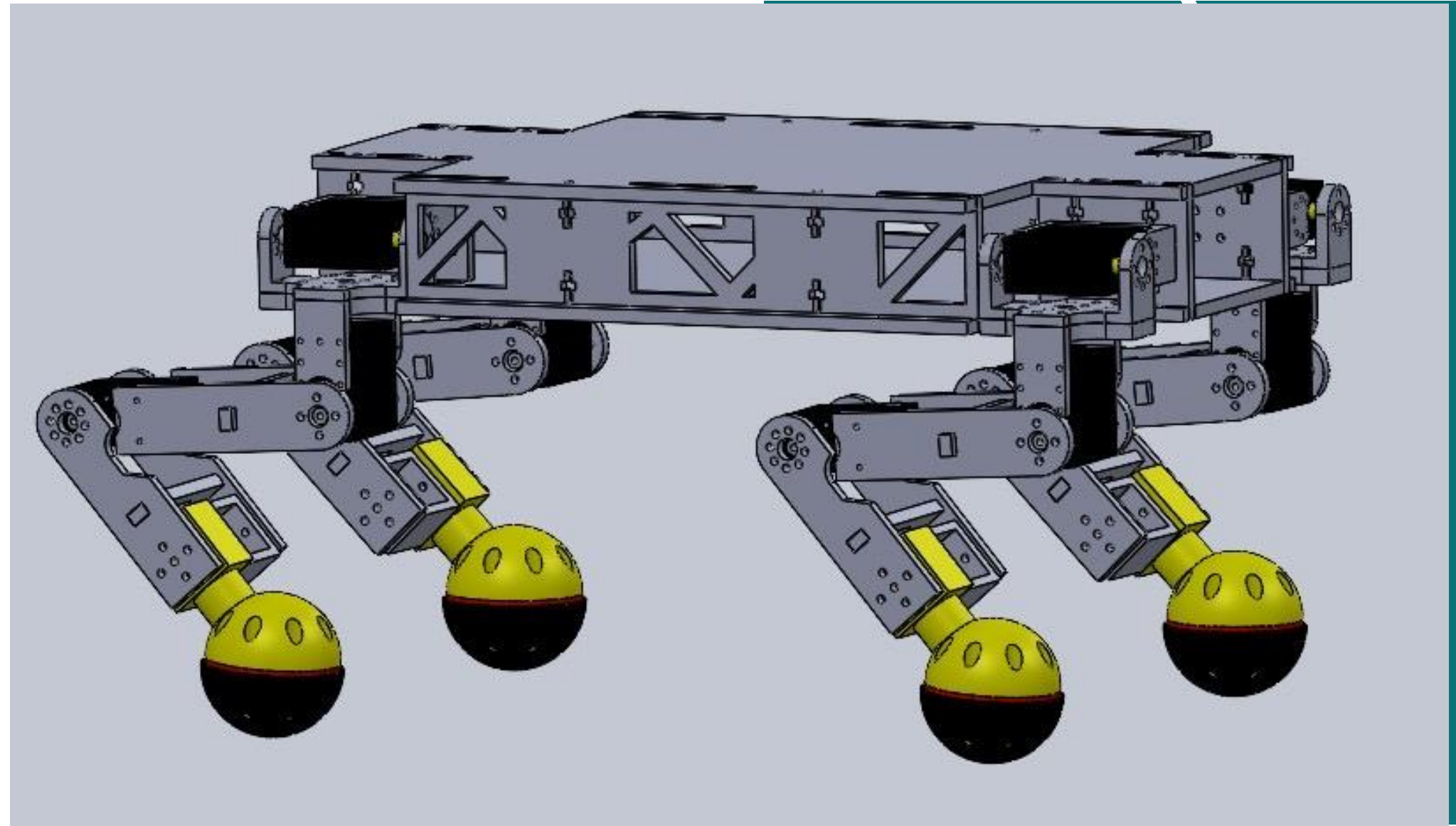


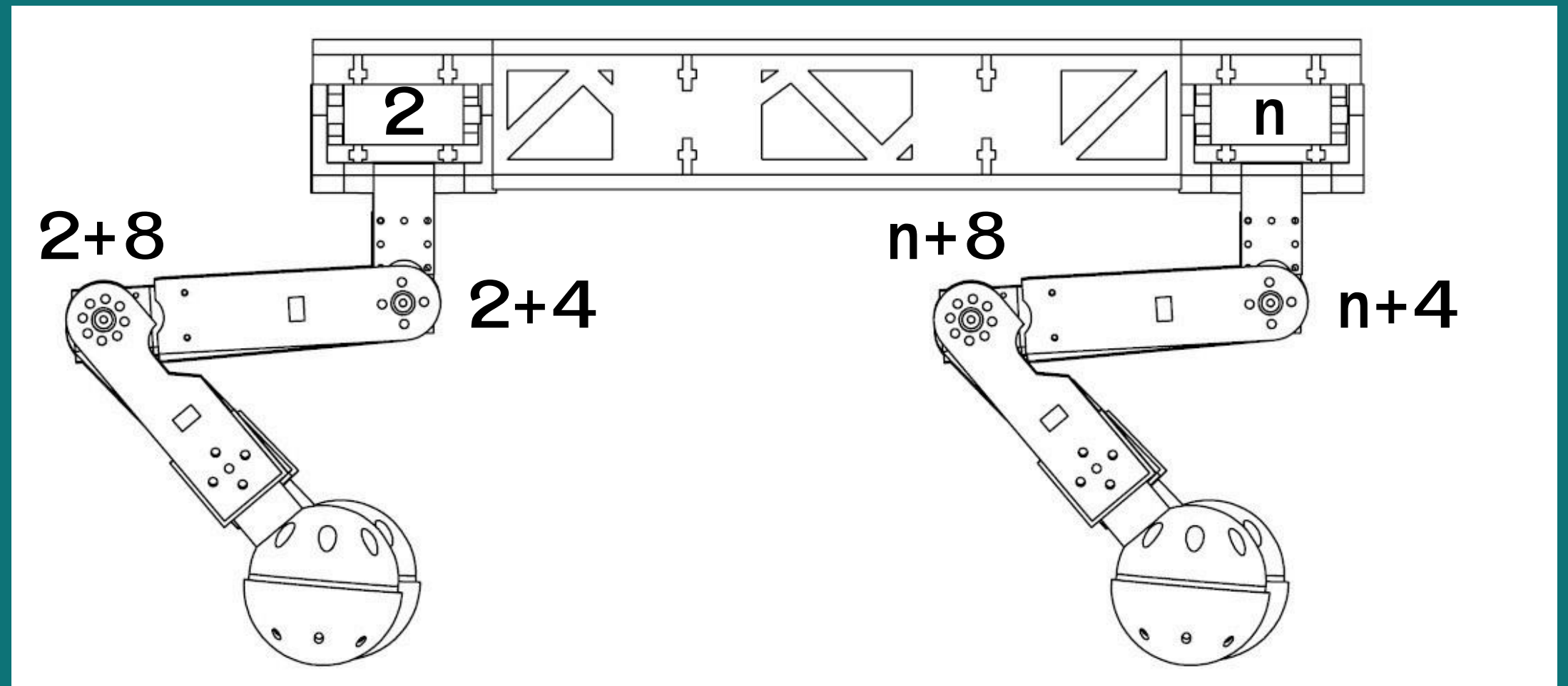
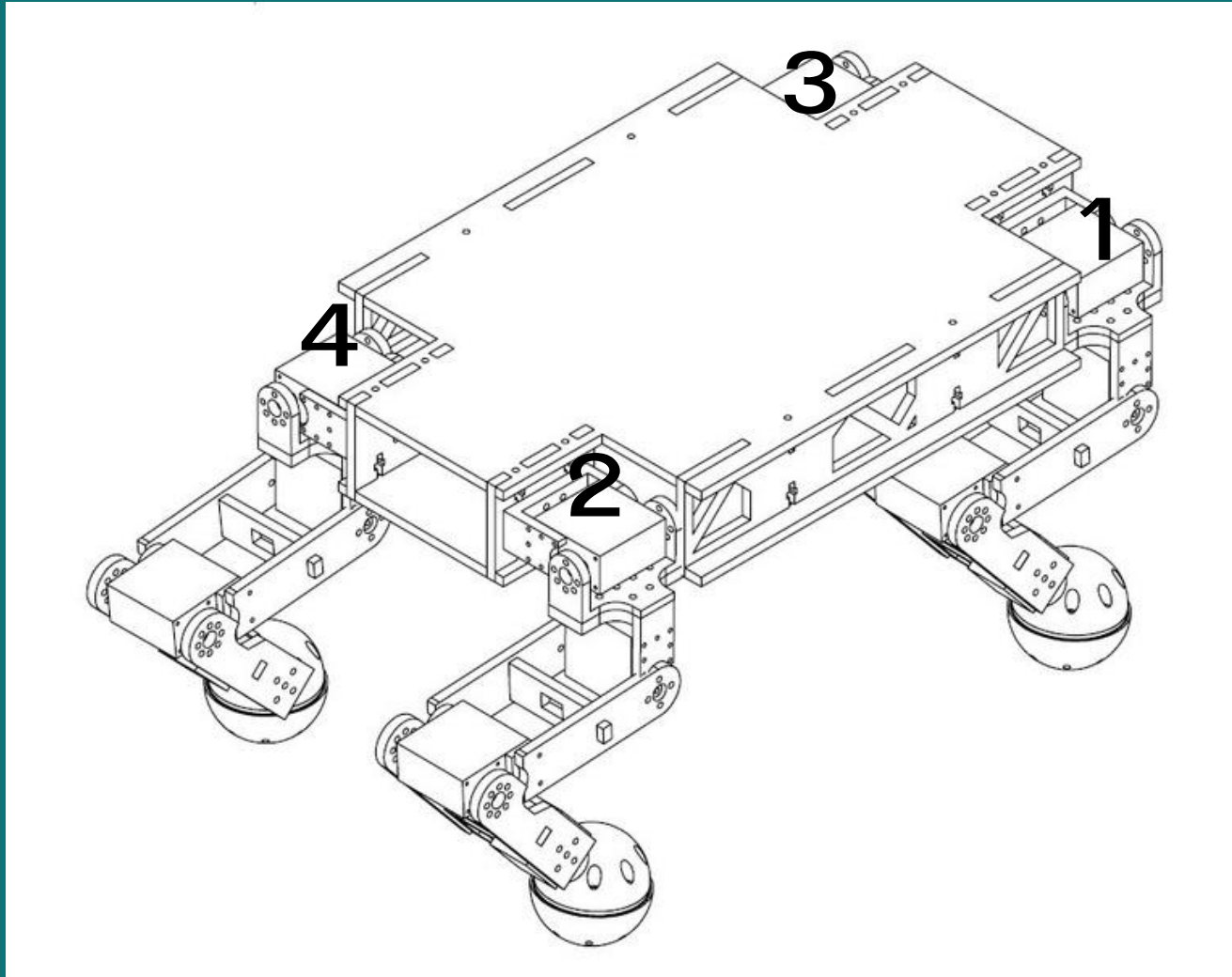
MODEL

CHEETAH ROBOT



ตำแหน่ง motor

- จำนวนมอเตอร์ที่หุ่นยนต์ใช้
ทั้งหมดมี 12 ตัว
- ขาที่ 1 ใช้มอเตอร์ 1,5 และ 9
- ขาที่ 2 ใช้มอเตอร์ 2,6 และ 10
- ขาที่ 3 ใช้มอเตอร์ 3,7 และ 11
- ขาที่ 4 ใช้มอเตอร์ 4,8 และ 12



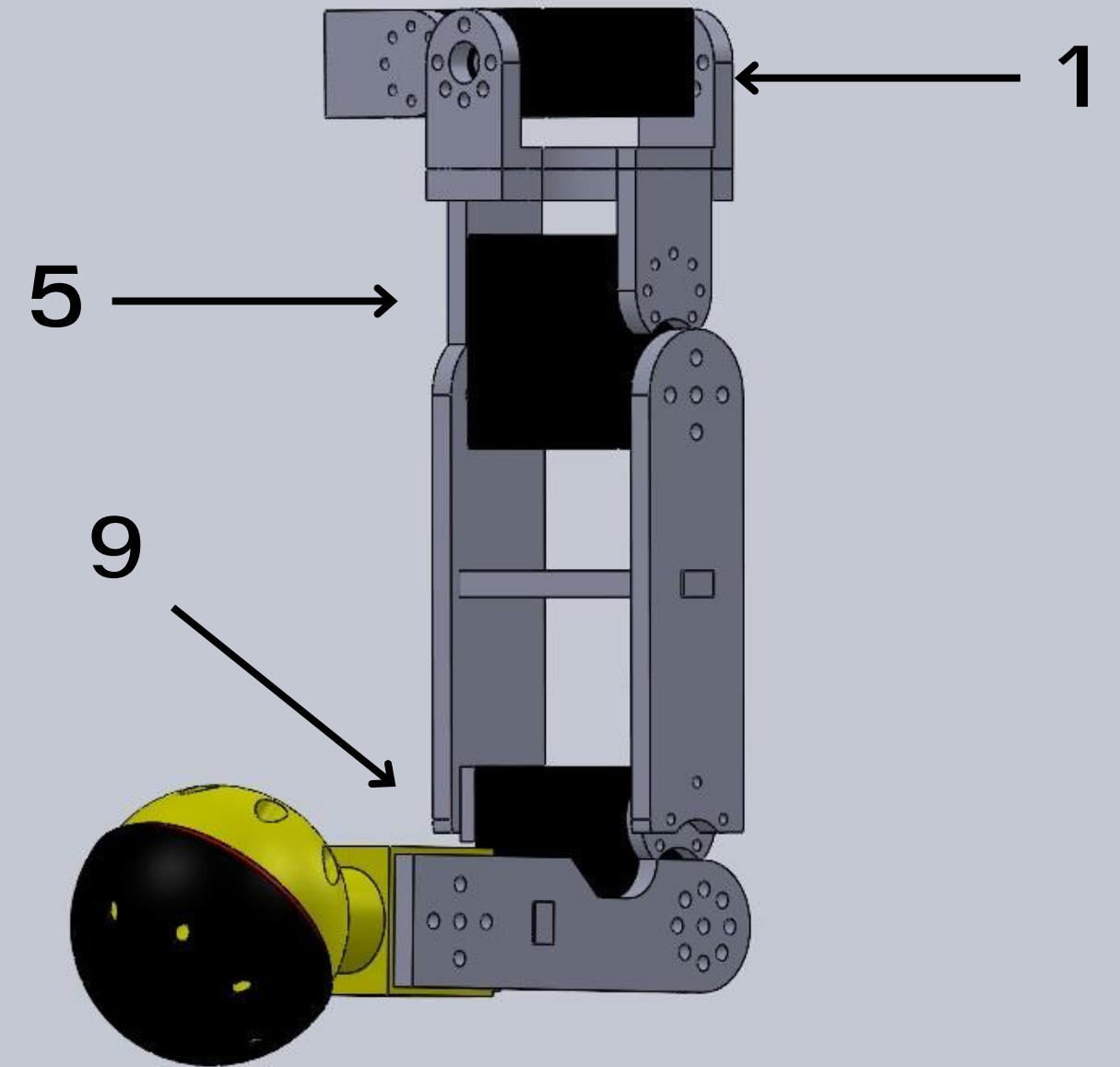
Set Motor

ขาที่ 1

มอเตอร์ที่ 1 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา

มอเตอร์ที่ 5 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 9 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา



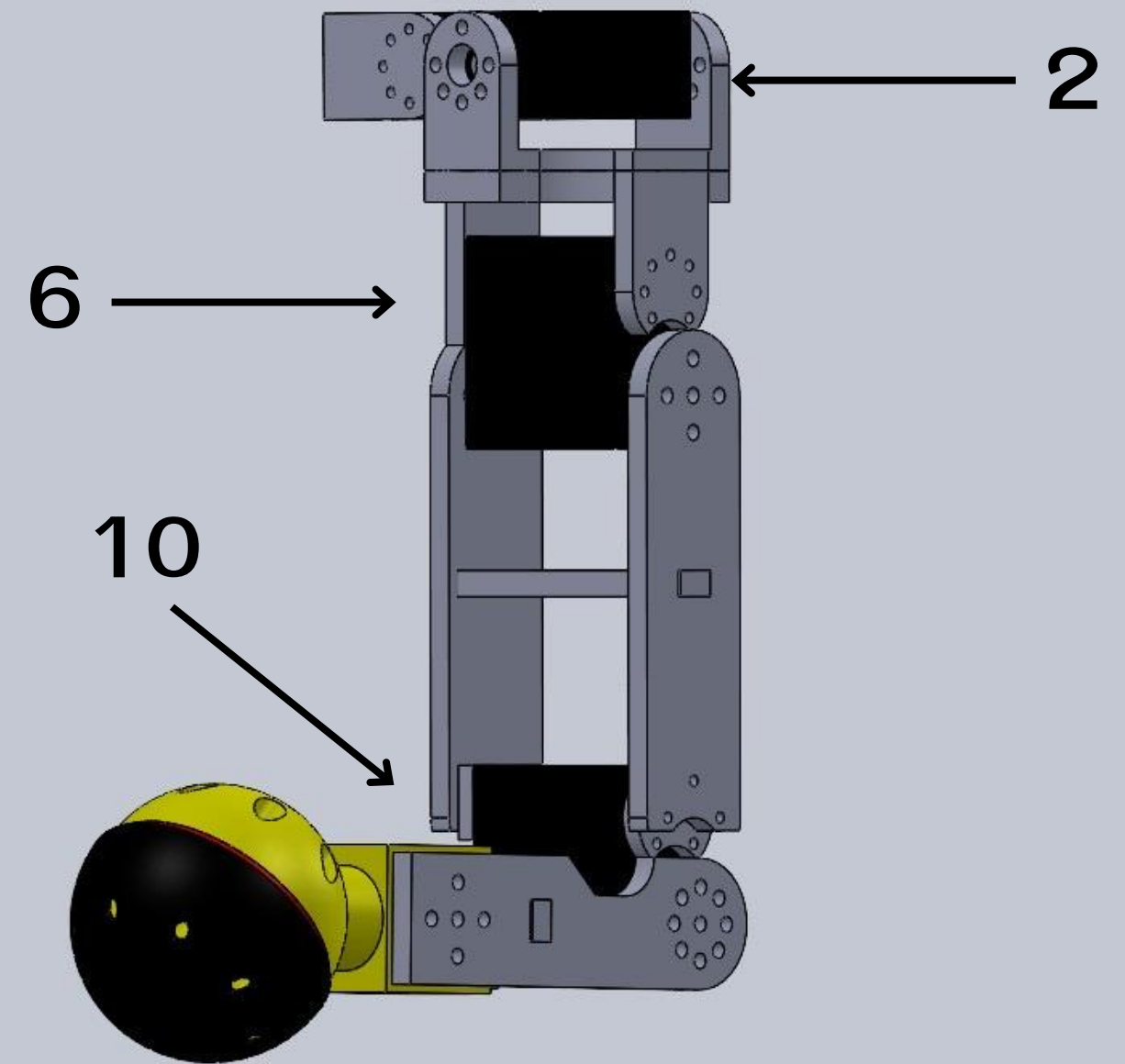
Set Motor

ขาที่ 2

มอเตอร์ที่ 2 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 6 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 10 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา



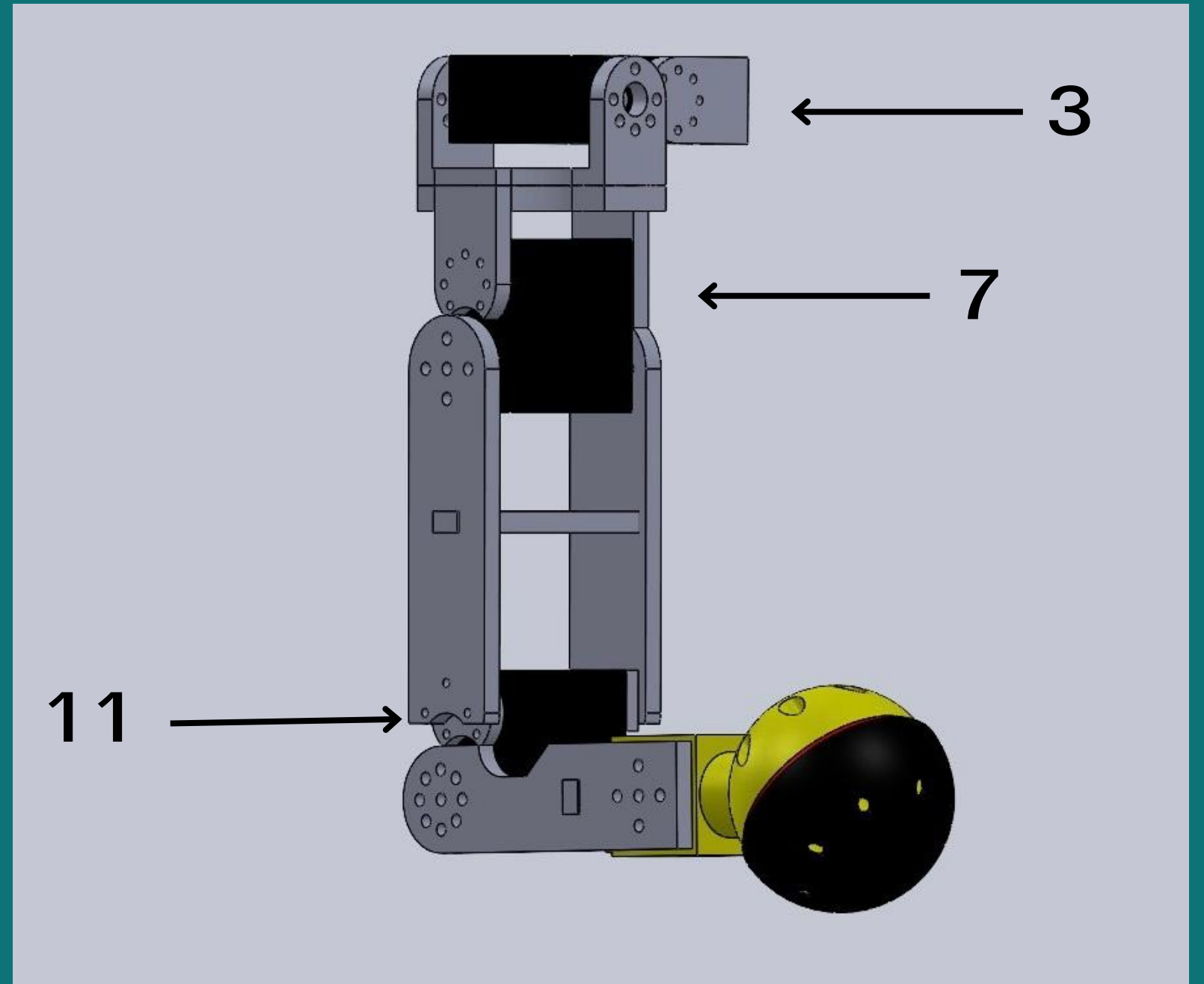
Set Motor

ขาที่ 3

มอเตอร์ที่ 3 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 7 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 11 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา



Set Motor

ขาที่ 4

มอเตอร์ที่ 4 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 0 องศา

มอเตอร์ที่ 8 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

มอเตอร์ที่ 12 ตั้งค่าเริ่มต้นไว้ที่ 90 องศา

