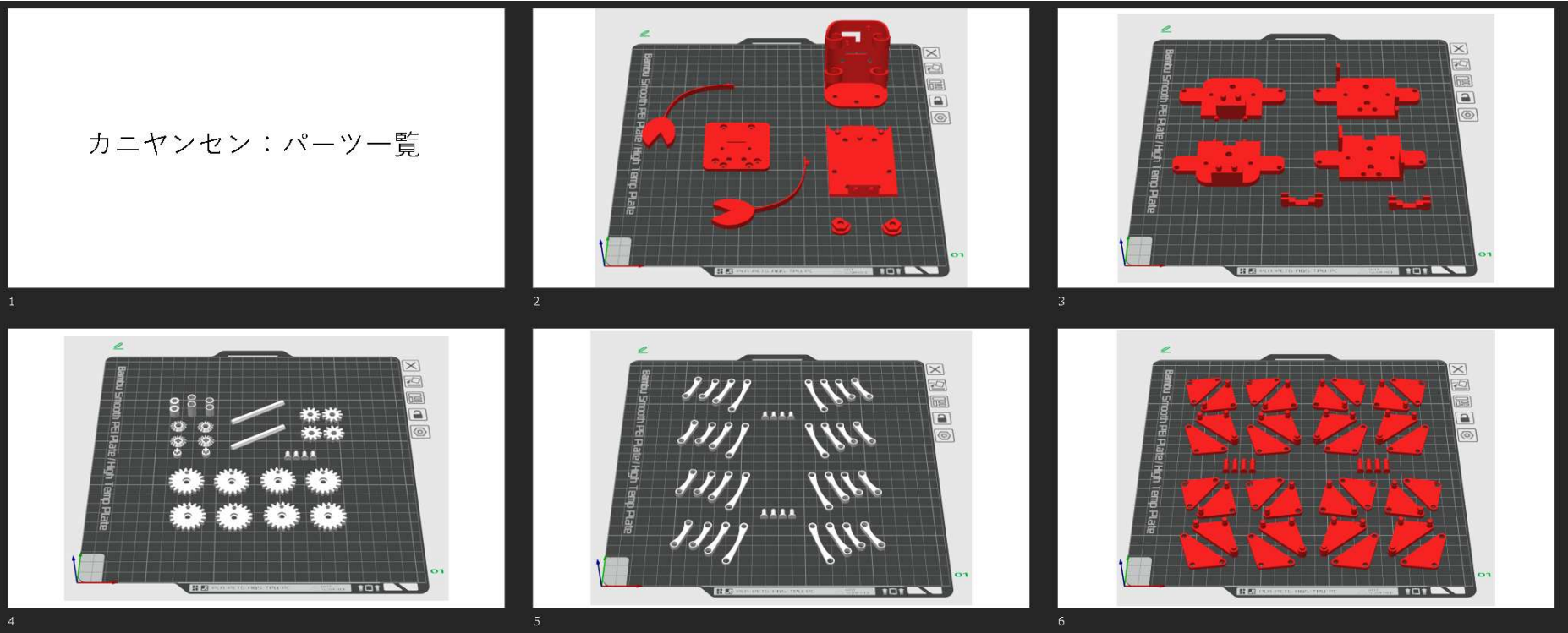


パーツ一覧

カニヤンセン：パーツ一覧



その他：

M5Stack Coreシリーズ：1個

SG90タイプの連続回転型サーボモーター：2個

Stack-chan_Takao_Base：1個

Groveケーブル20cm：1個

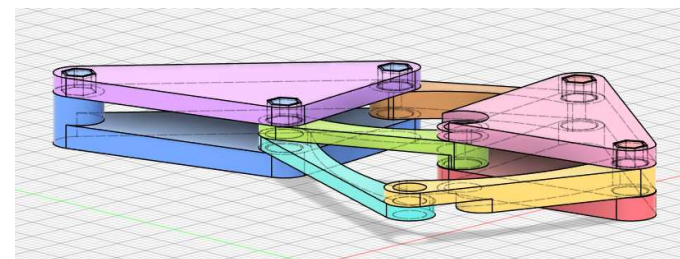
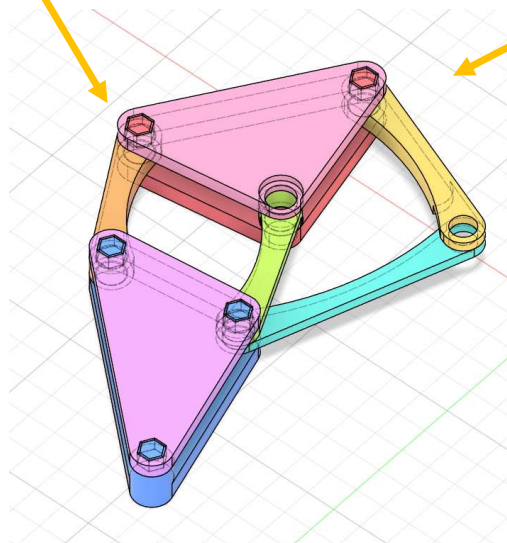
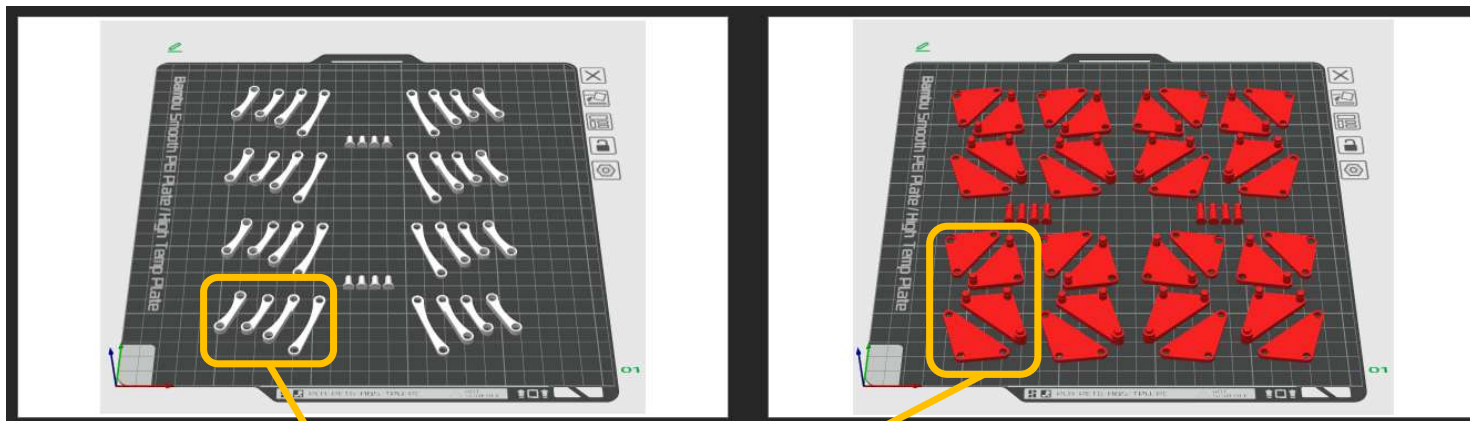
6mm*3mmのネオジウム磁石：4個

使用済み単四電池：2本

・・・ <https://www.switch-science.com/products/8905>

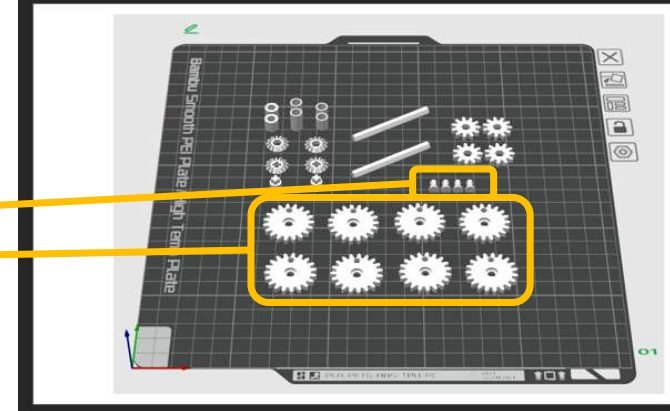
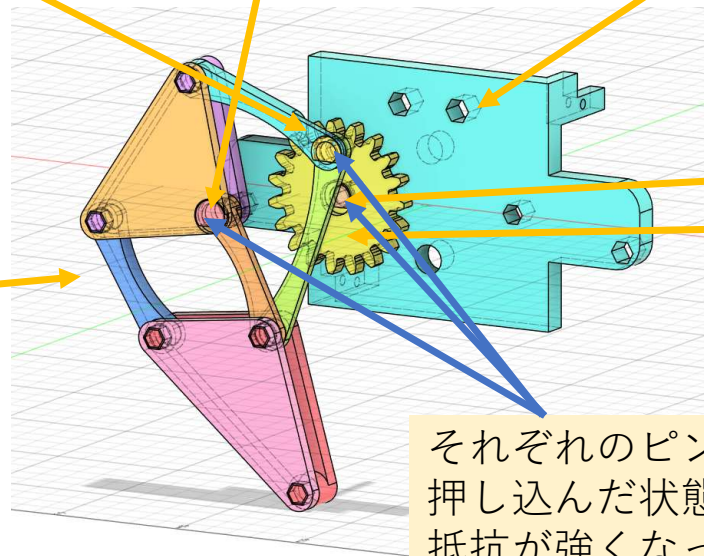
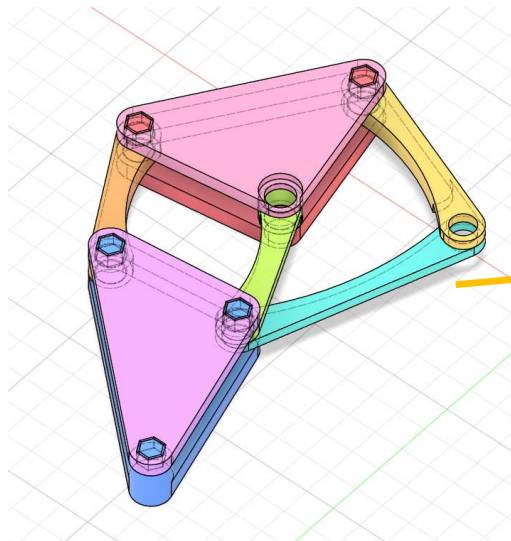
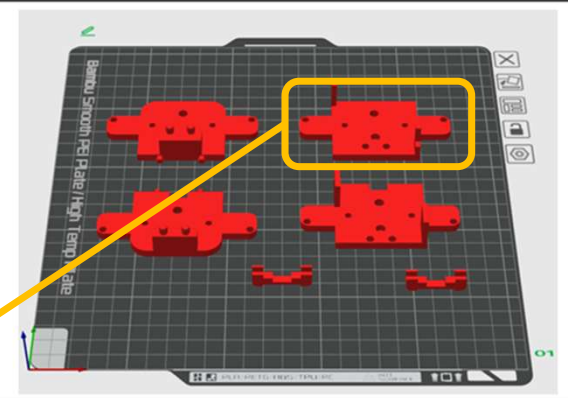
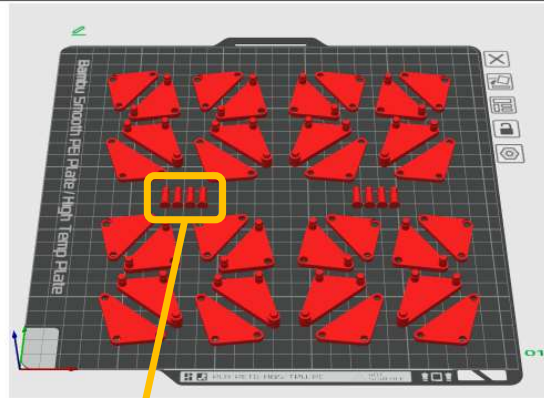
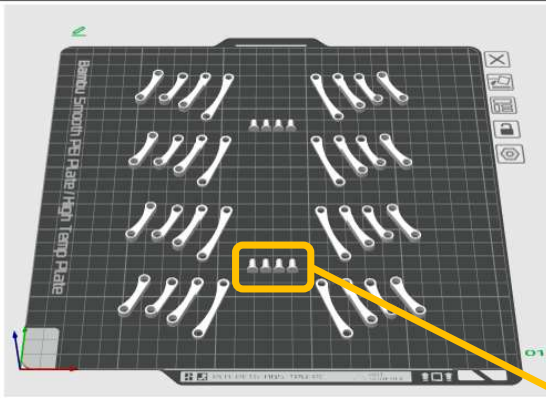
・・・ 重量バランス対応が必要な場合のみ

組み立て方：足の組み立て（左右あわせて8個）



骨パーツの向きや
重なる順番を間違えないこと

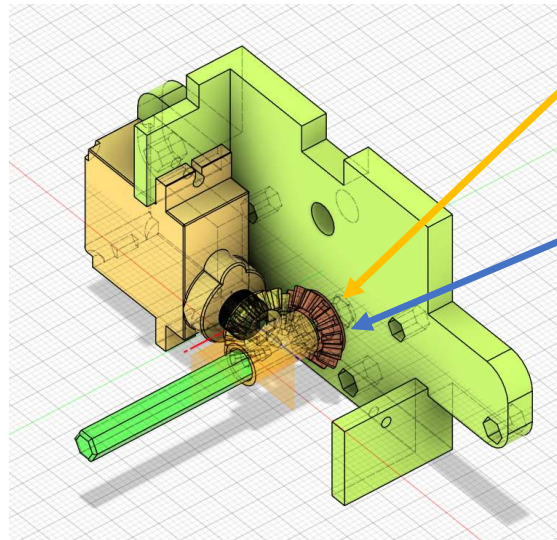
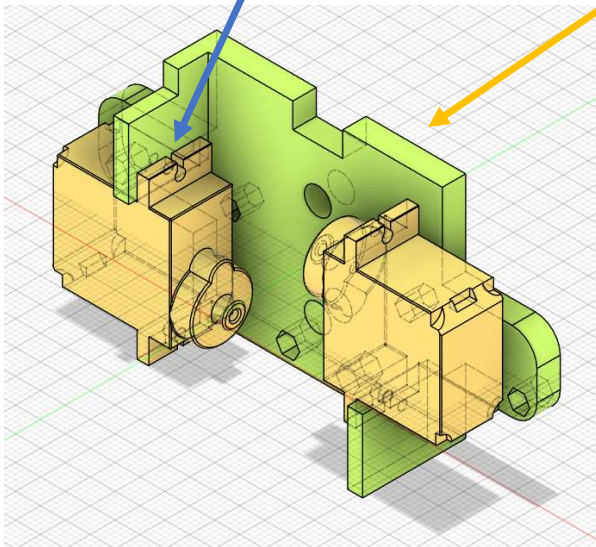
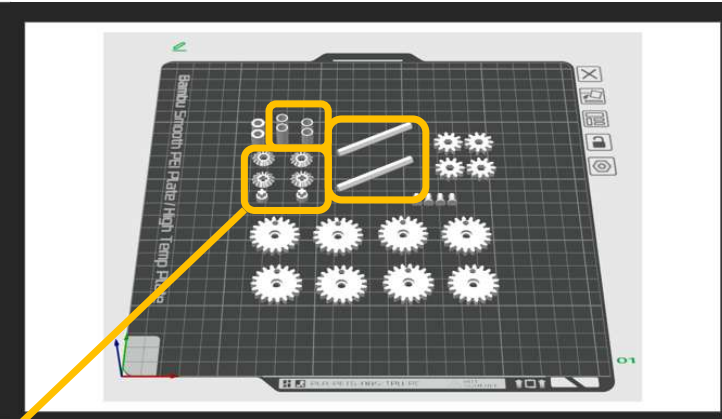
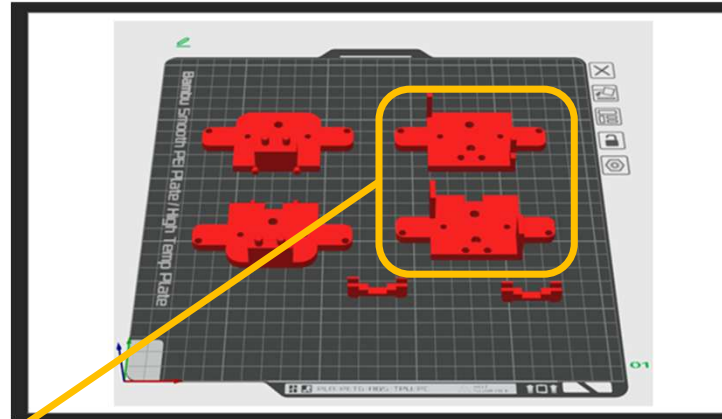
組み立て方：足とベースの固定（左右あわせて8個）



それぞれのピンをベースやギアに対して押し込む
押し込んだ状態で回転すればOK
抵抗が強くなった場合は0.1mm長く印刷するなど調整

組み立て方：サーボ・ギアベース

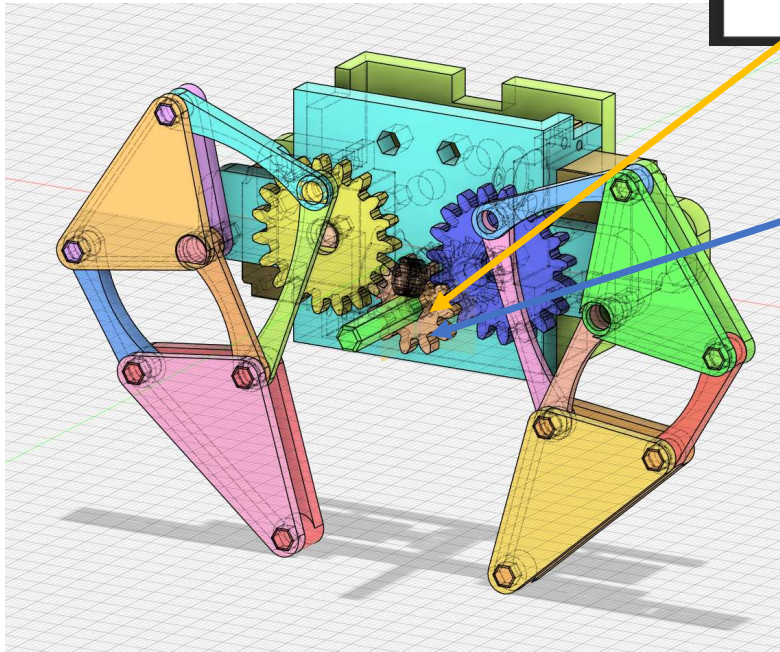
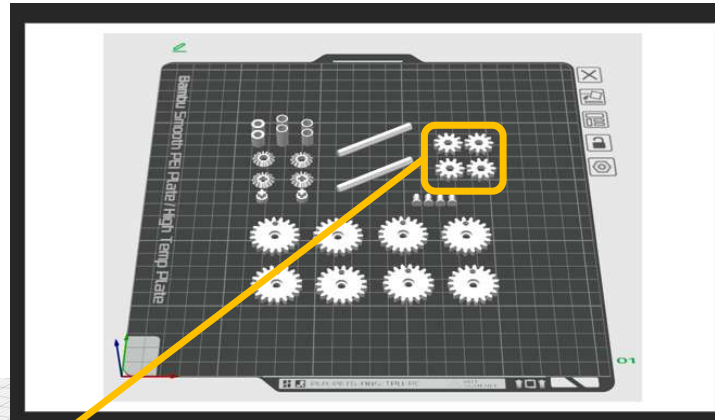
内側の板にSG90タイプの
サーボモーターを止めます
サーボモーターを固定することで
前後の板が連結されます



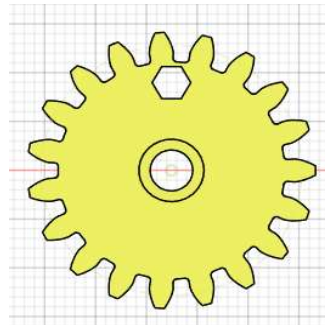
サーボに傘歯車を装着し
シャフトに傘歯車と
長いほうのスペーサーを通します
サーボを取り付けた状態で行うため
シャフトは前後2本あります

説明のため表示していませんが
足が板に固定された状態になっています

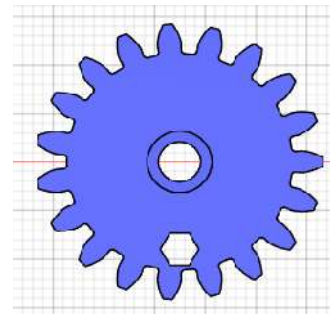
組み立て方：足とシャフトの連結



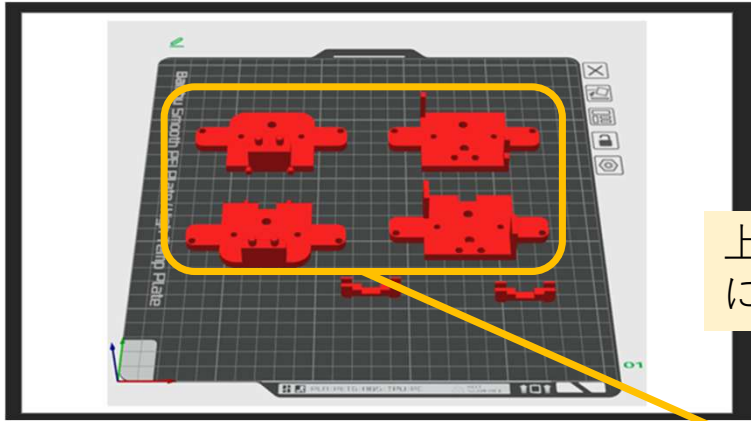
六角穴のギアをシャフトに通して
左右の足と連動するようにします



左右のギアの初期位置が
180度反転する位置になる
よう調整します



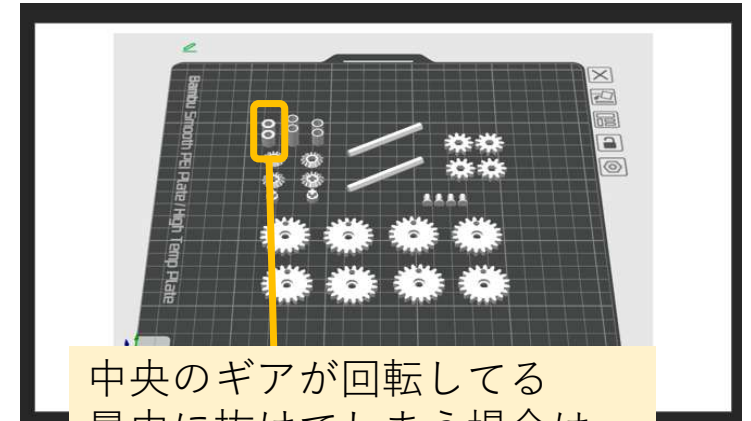
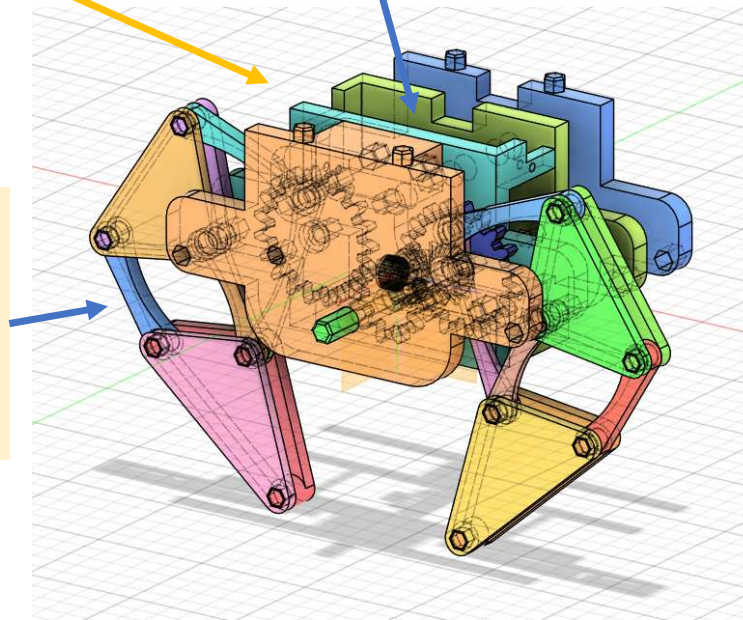
組み立て方：サーボ・ギアベース



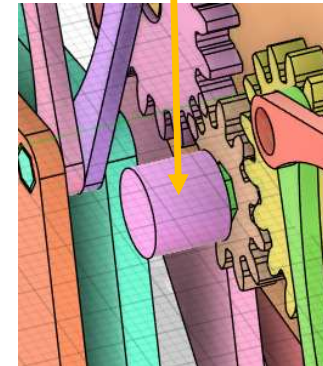
上部に凹みがあるのが後方になります

全ての足が接続されたベースを前後4枚連結します。

ここでは図の見やすさのため足は2本しか表示していません

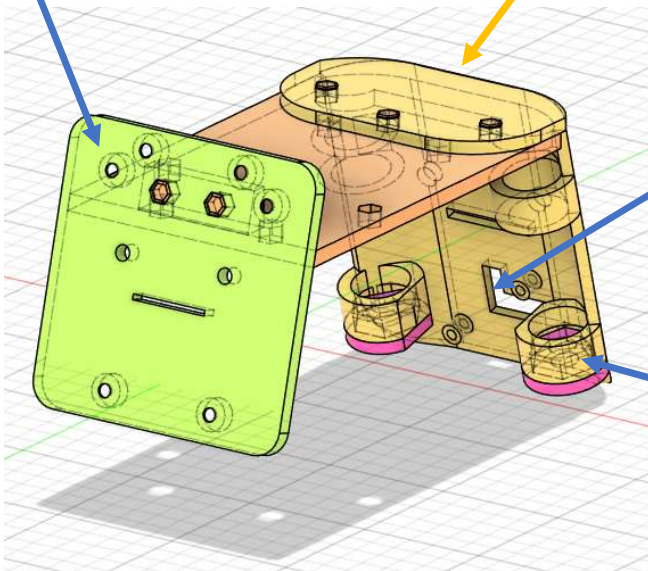
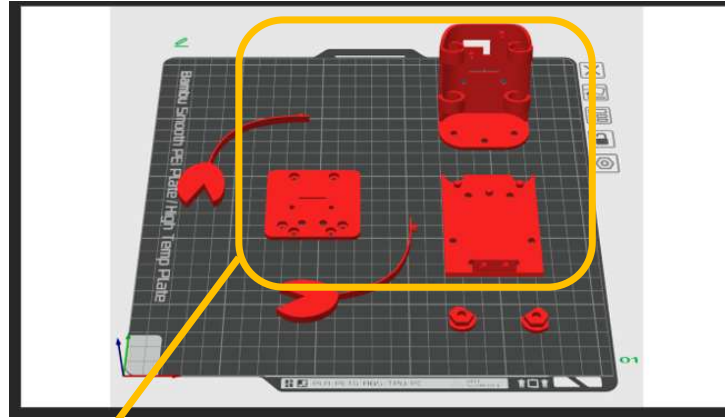


中央のギアが回転してる最中に抜けてしまう場合はシャフト用のキャップを装着してください

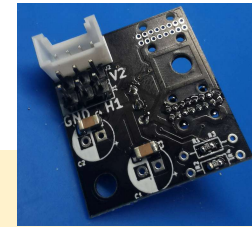


組み立て方：天板

顔のマウントの裏に
100均で売っている
6mm*3mmのネオジウム磁石
をはめ込みます

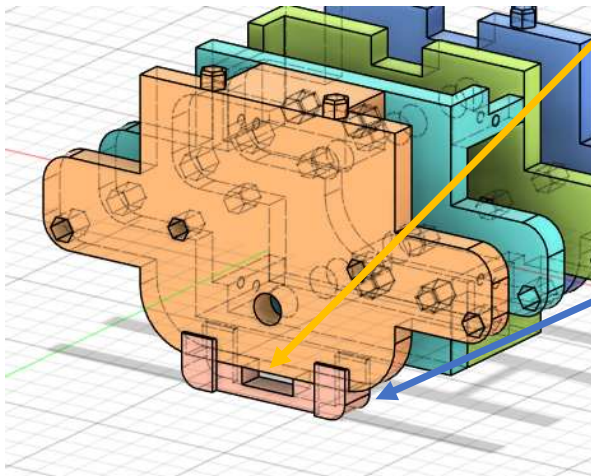
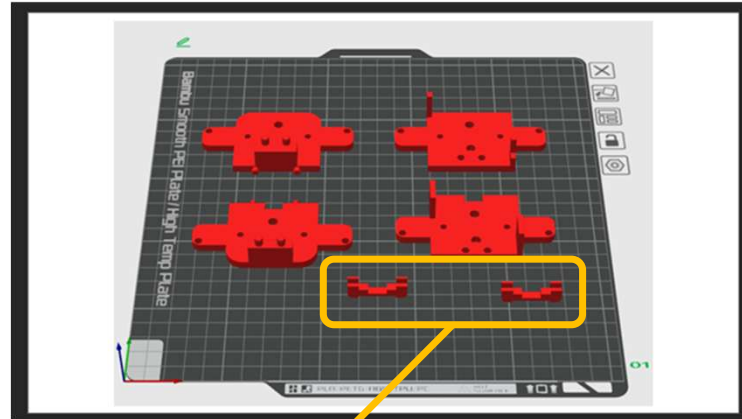


スタックチャンで使用している
Takao_Baseを固定します
<https://www.switch-science.com/products/8905>



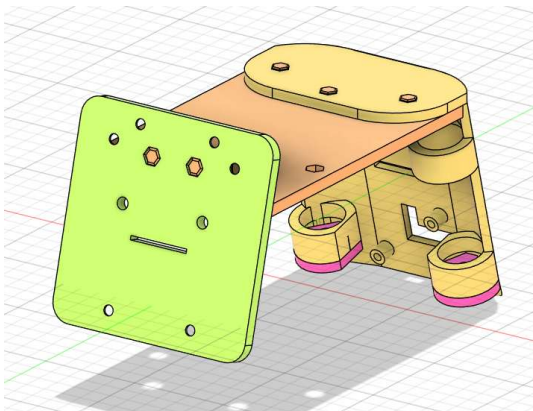
前後のバランスが悪くこける
場合は背面に単4電池をセッ
トすることができます

組み立て方：ケーブルの取り回しについて



M5Stack Coreシリーズの
Poat.AからTakao_Baseまでの距離がある
ので20cmのGroveケーブルを使用します
が取り回しが悪いため
オプションのケーブルホルダーを使ってブ
ラブラしないように保護できます

組み立て方：完成



天板ユニットと足ユニットをはめ込み
最後にカニハンドを装着して完成です

