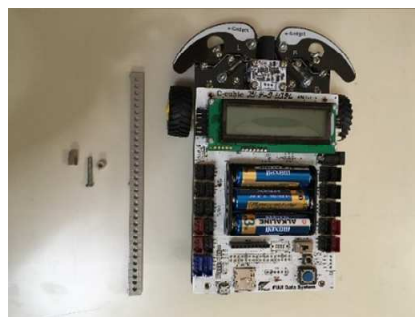


2018年10月19日

スペースロボットコンテスト用アームの取り付け例

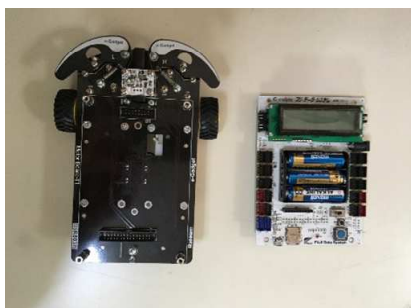
1. 用意するもの

- ・ M3 スペーサー (メスメス) 10mm
- ・ M3 ビス 25mm
- ・ ユニバーサルアームに入っている
円柱プラスチックスペーサー5ミリ
- ・ タミヤユニバーサルアームセット



https://www.robotshop.com/jp/ja/tamiya-universal-arm-set.html?gclid=EAIaIQobChMI24HGnL2R3gIVS6SWCh3pKgV9EAQYAyABEgKX6PD_BwE

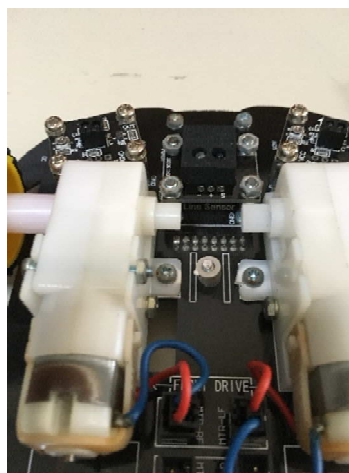
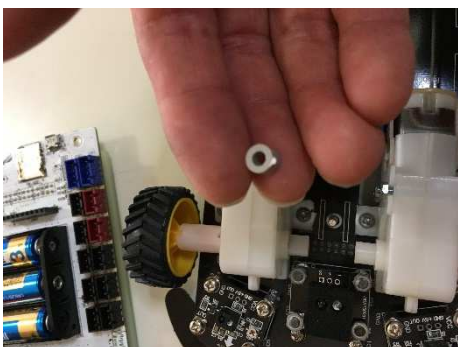
2. コアをモーターボードから取り外す



3. ビスをモーターボードの前輪の間の穴に上から通す

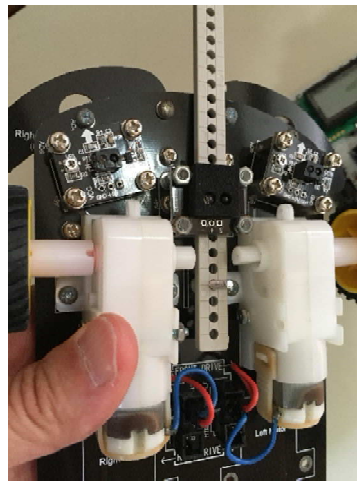
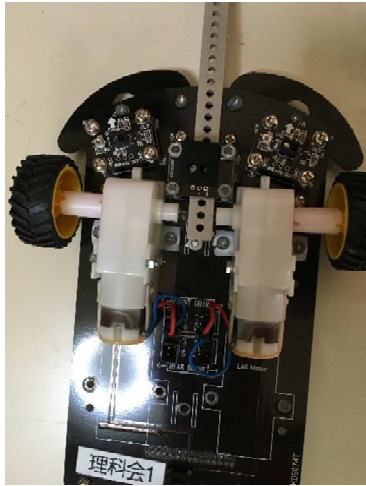


4. モーターボードの裏側からプラスチックスペーサーをビスに通す

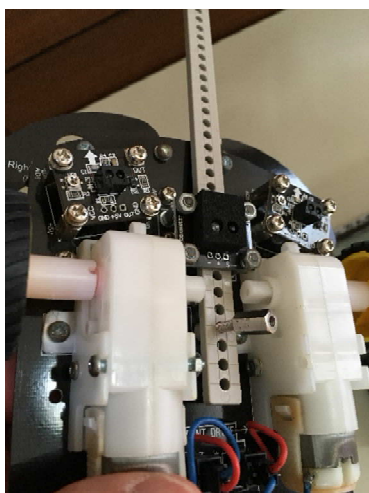


子どもの理科離れをなくす会

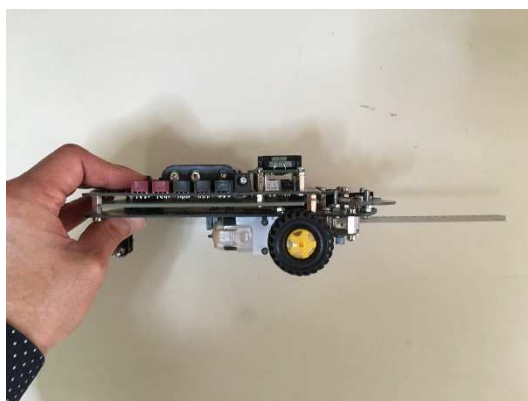
5. ユニバーサルアームをCN 2ラインセンサーとボードの間に差し込み任意の位置でピスを通す



6. 六角スペーサーで留め、コアをモーターボードに取り付けて完成



7. 地面とアームが水平に取り付けられている



以上