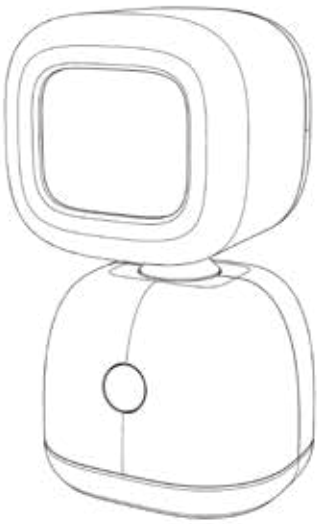
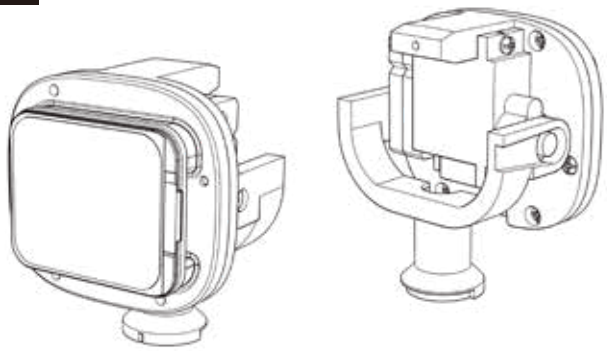


小歪机器人v2.0组装说明

※正式组装前应给主控板烧录好测试用程序

※组装需要的工具包括：十字螺丝刀、双面胶、剪刀、小锉刀、502胶水

1 头部骨架组装



硬件



9g舵机

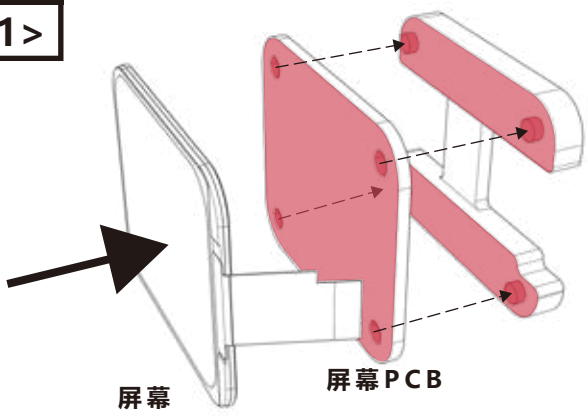


屏幕



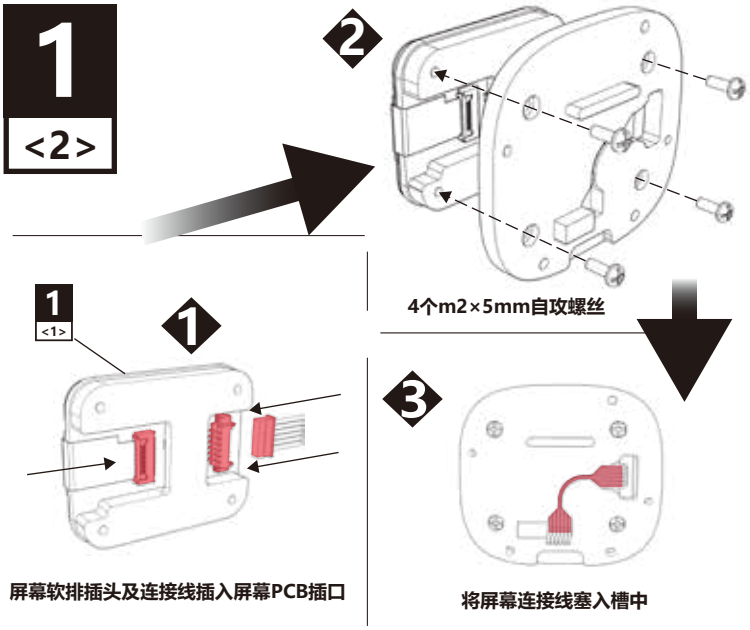
屏幕PCB

1 <1>

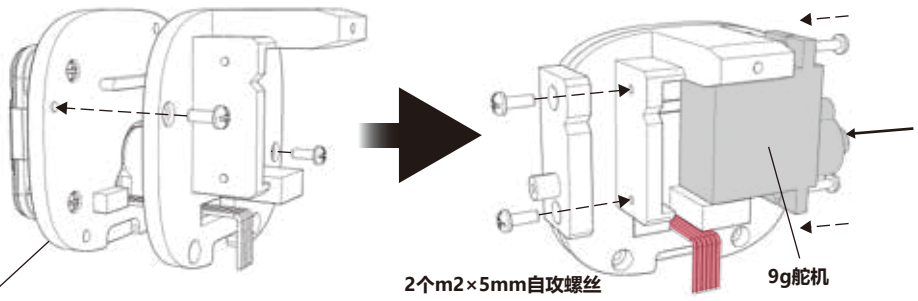


用双面胶将屏幕、屏幕PCB及打印件对齐粘贴

1 <2>



1 <3>

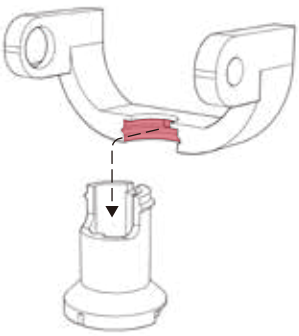


1 <2>

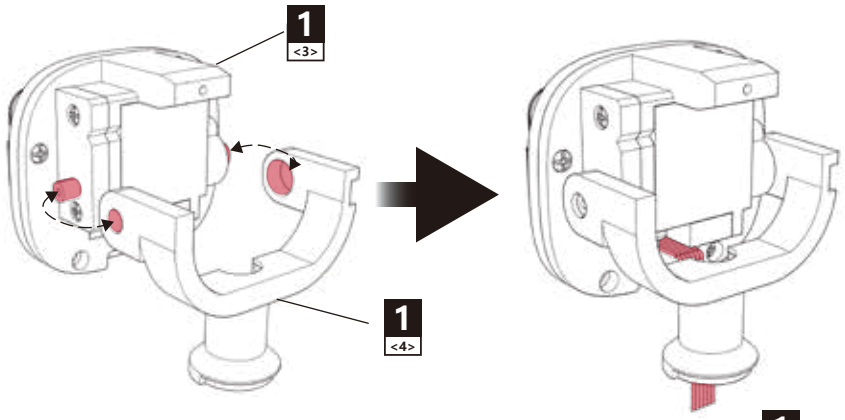
2个m2×5mm自攻螺丝

※注意将连接线如图引出

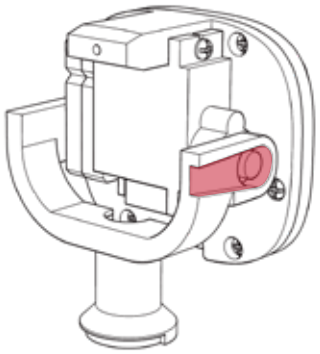
1 <4>



1 <5>

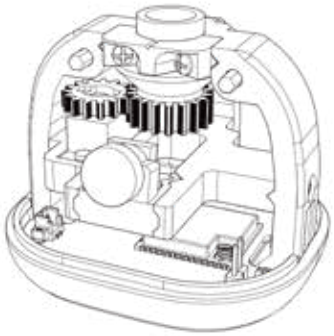


将舵机线及连接线从 1 <4> 穿出

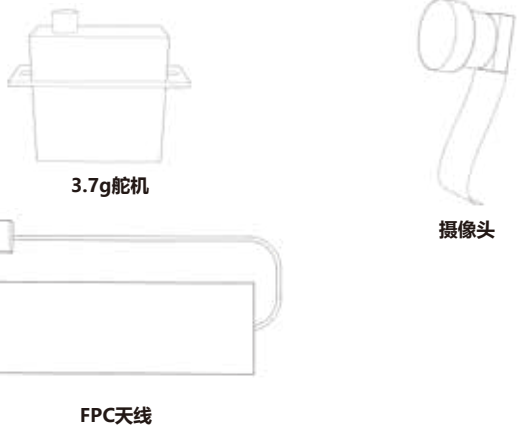


※注意：此处暂时不固定

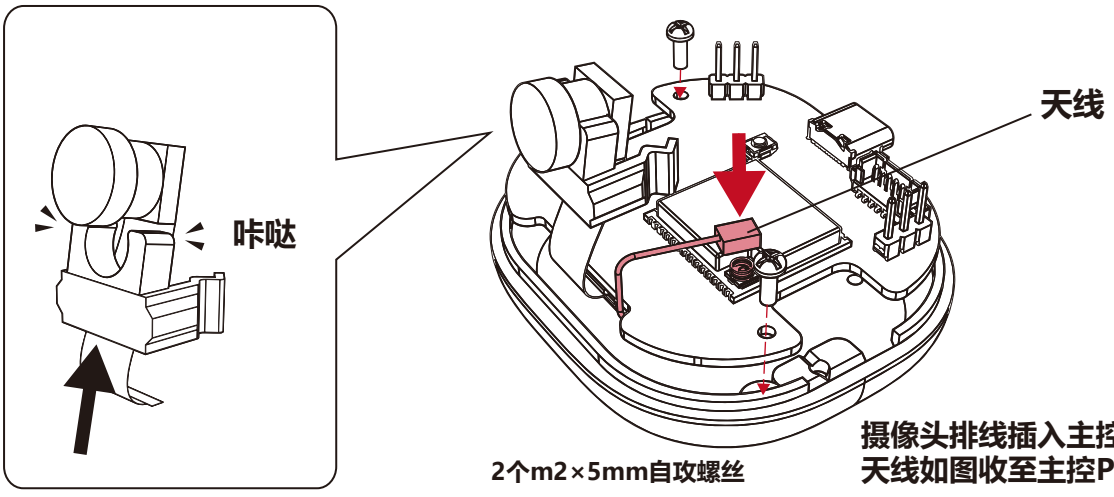
2 身体骨架组装



硬件



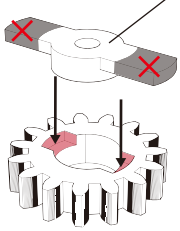
2 <1>



摄像头排线插入主控PCB下方连接器
天线如图收至主控PCB下方

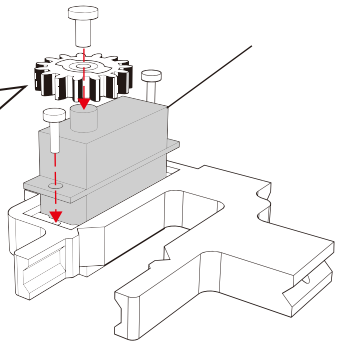
2 <2>

3.7g舵机自带舵机臂



将舵机臂裁剪与齿轮相应槽位匹配

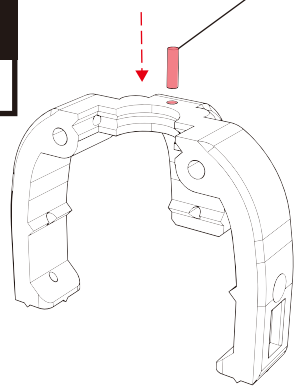
齿轮槽红色区域点502固定两件



3个3.7g舵机自带螺丝

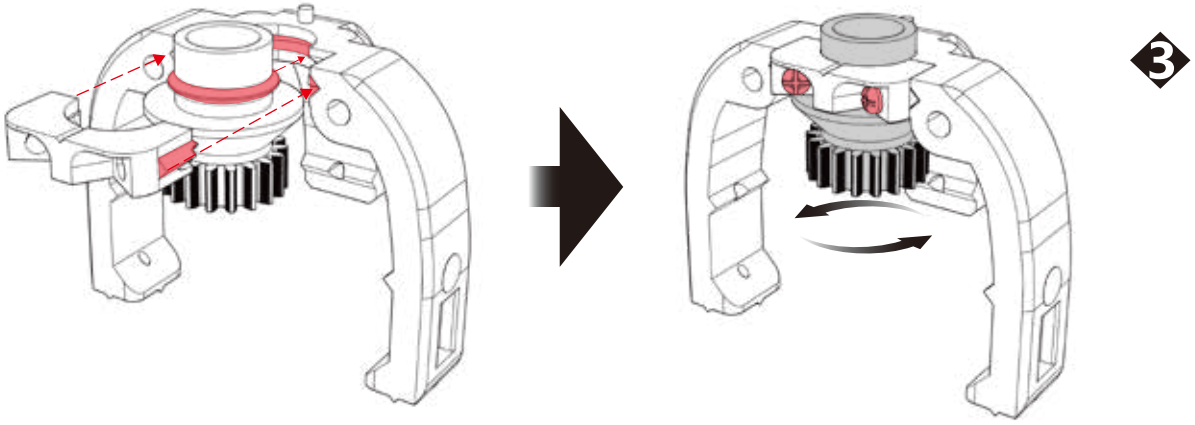
2 <3>

一小段耗材



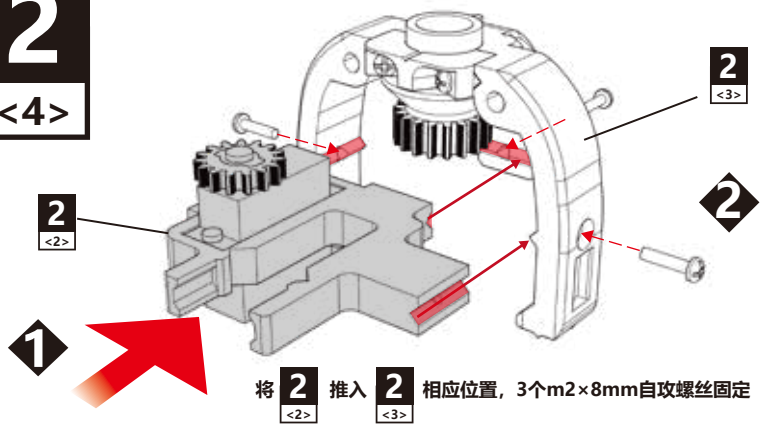
1

将耗材塞入孔中，上方露出2mm下方不露出



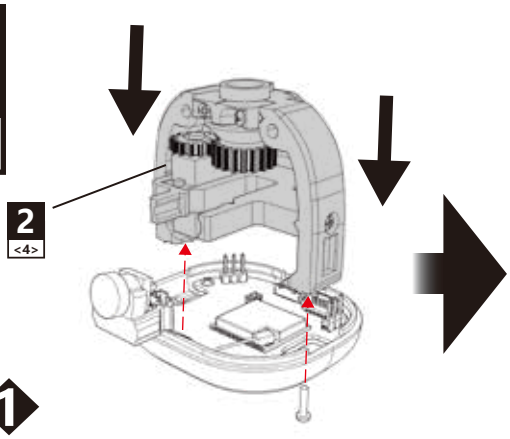
2个m2×12mm螺丝固定，并保证齿轮能顺利转动

2 <4>

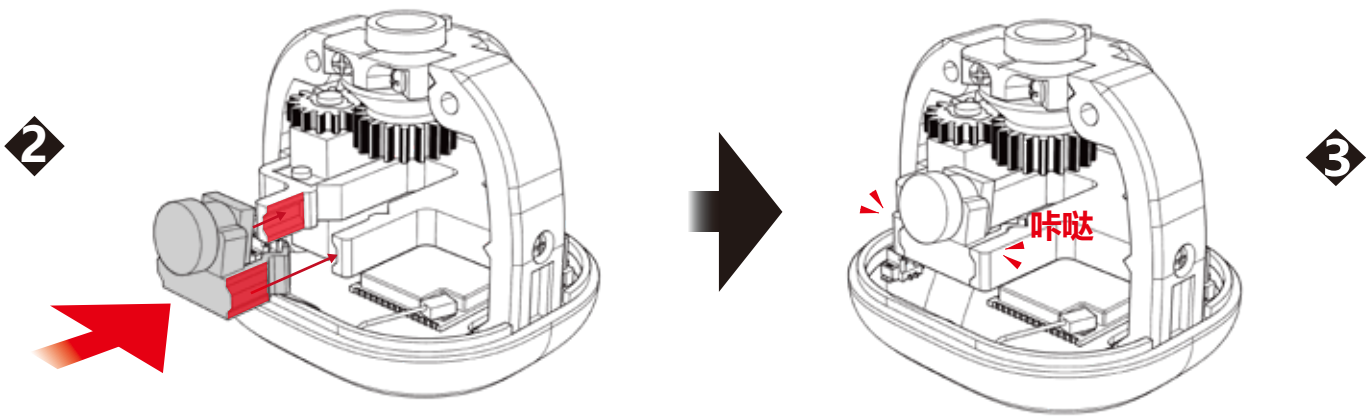


将 2 <2> 推入 2 <3> 相应位置，3个m2×8mm自攻螺丝固定

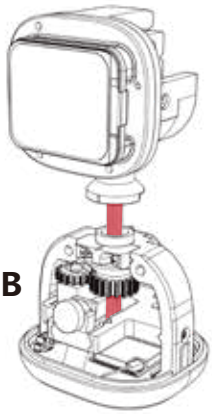
2 <5>



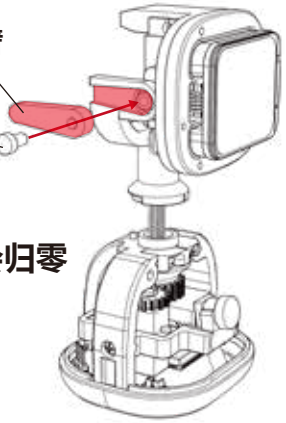
2个m2×8mm螺丝



3 上下骨架组合及连接电路



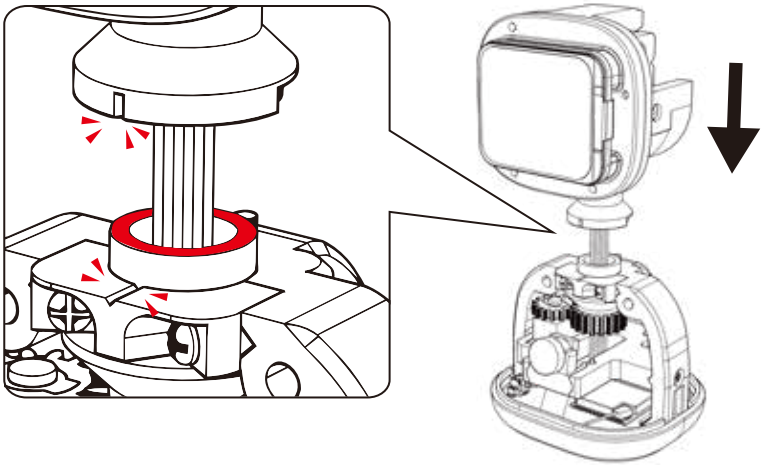
将屏幕排线及9g舵机线
穿过身体到底部主控PCB
插到相应位置



通电后头部9g舵机会归零
归零后断电
保证屏幕垂直于地面
将舵机臂安装到位

※注意：此时不要将头部与身体插到一起

3

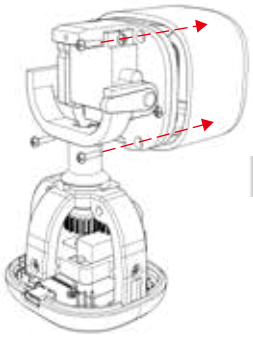


再次通电，身体齿轮会旋转归零
红色区域点一点点502
保证头部正对前方（有标记）
将头部与身体插接到底

※注意：一点点502！！！用牙签点涂！
一点点！一丢丢！一捏捏！

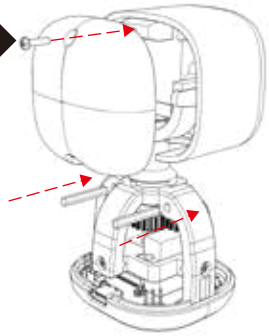
3 外壳安装

1



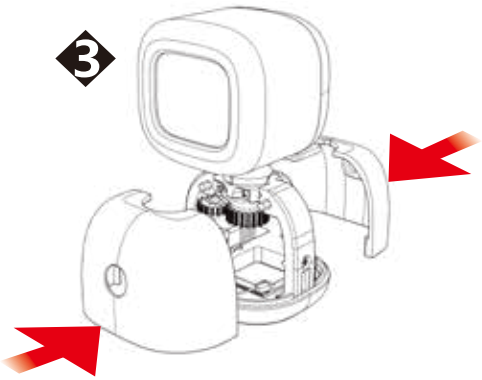
3个m2×8mm自攻螺丝

2

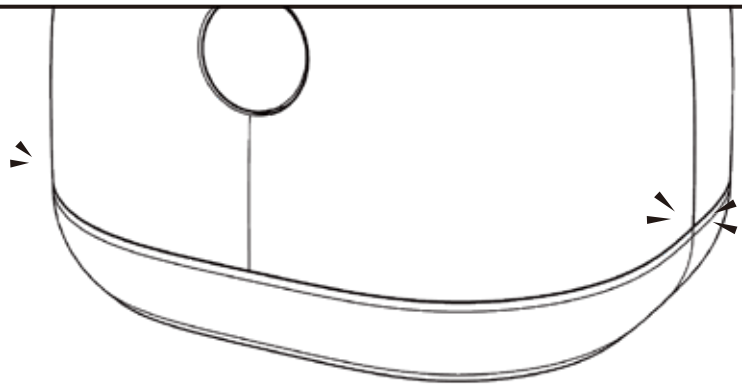


1个m2×8mm自攻螺丝
2个打印固定销

3



4



5

