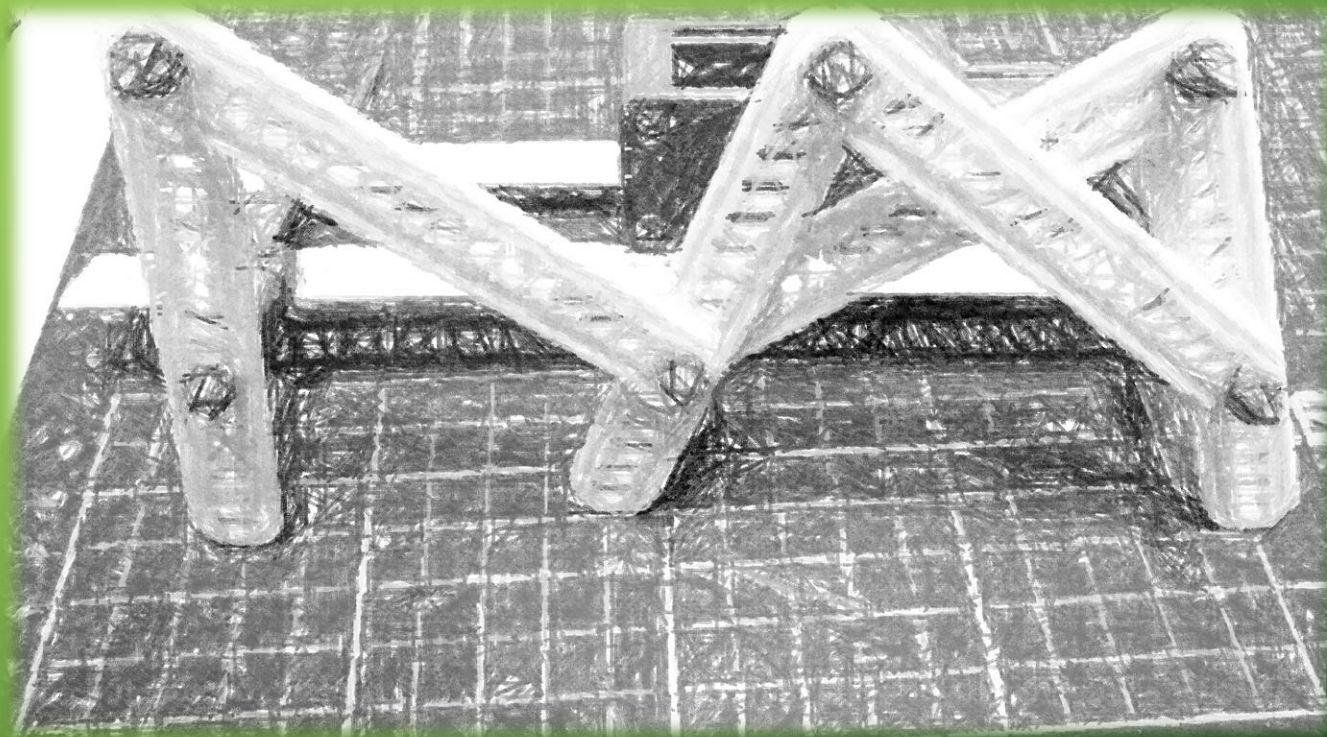


百變機器人 六足仿生獸

屏東縣立枋寮高級中學

教師自造者社群



準備零件

隔套尺寸要依
實際狀況使用

11CM軸心

9CM手臂x12

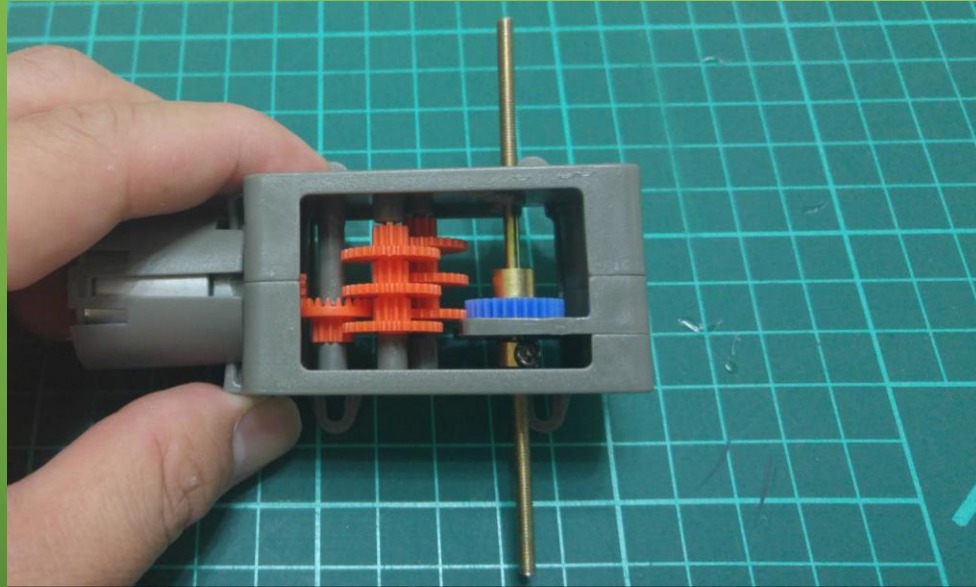
20.5CM手臂x2

9CM軸心馬達(或者
8CM)
儘量將軸心鎖對稱
藍色齒輪先不要鎖緊

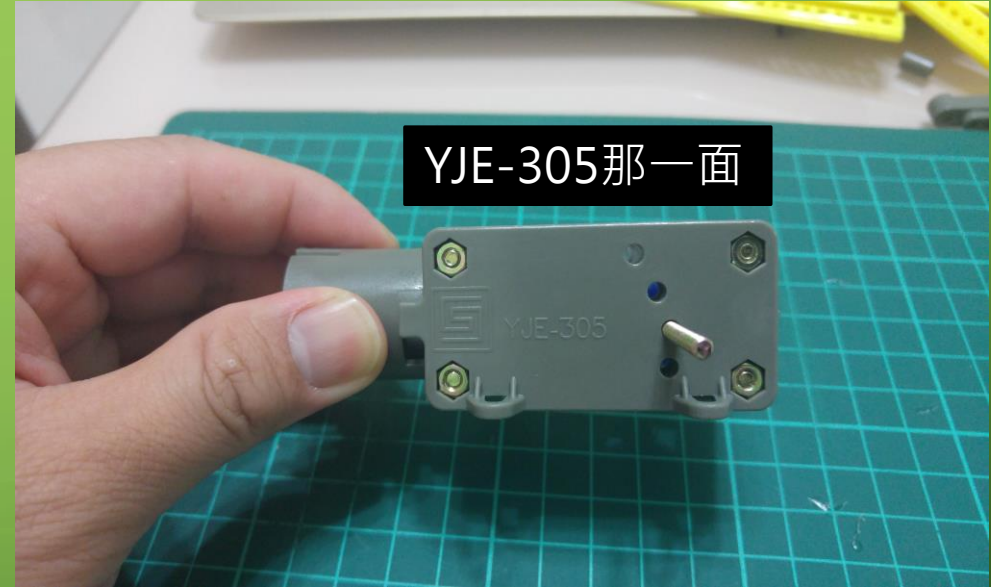
4CM螺絲



馬達完成示意圖

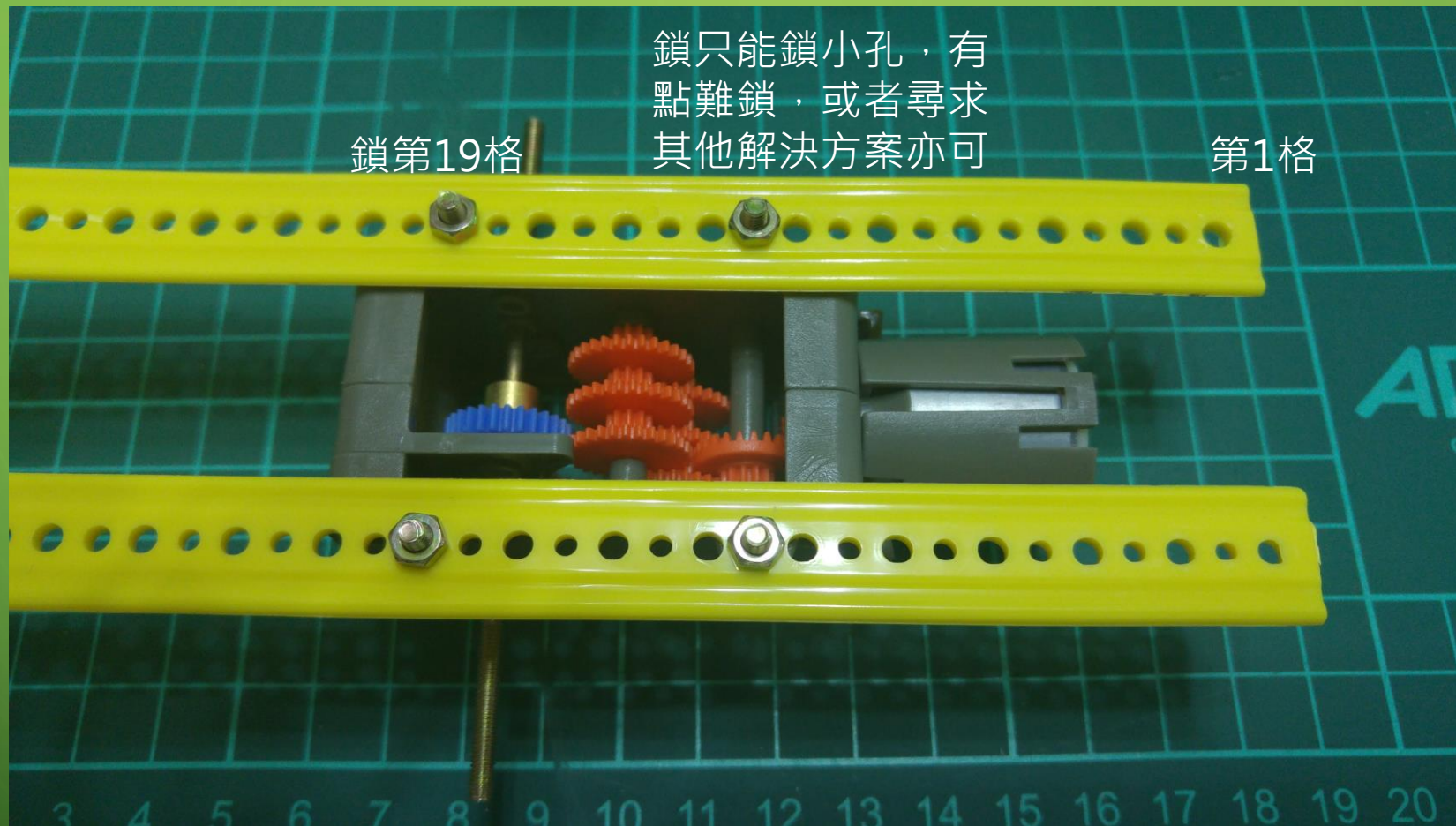


軸心鎖對稱
藍色齒輪先別鎖緊

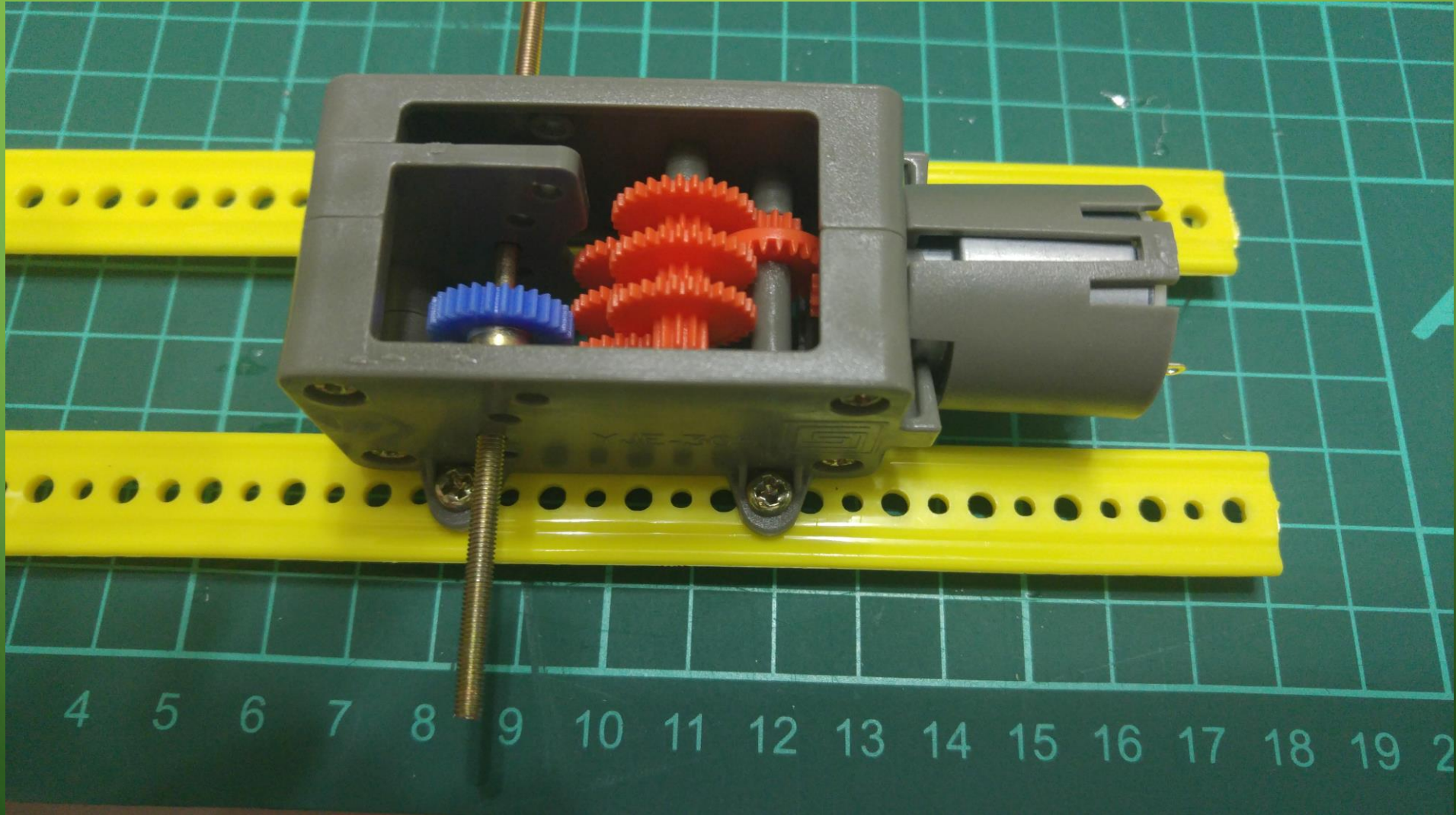


範例中的軸心穿過第2格

馬達完成示意圖

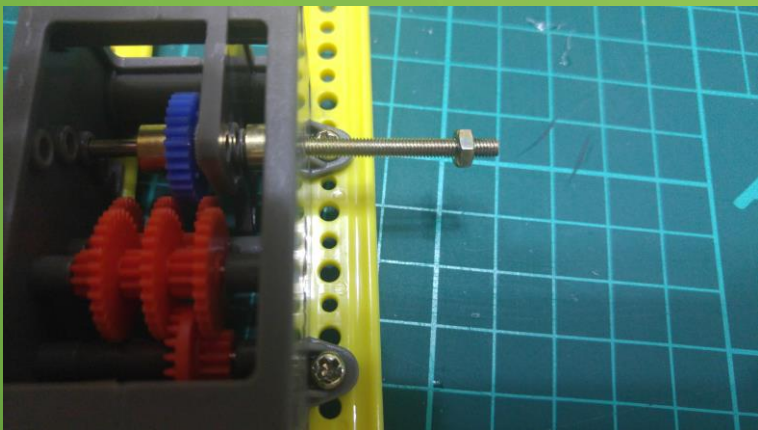


固定馬達

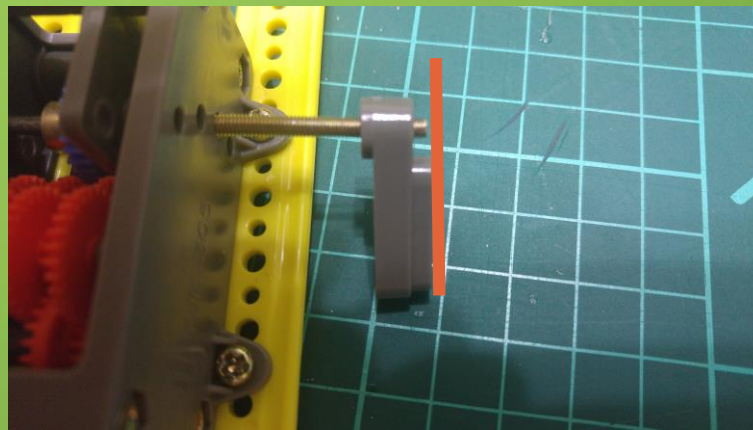


鎖上曲柄臂

先鎖進適當距離的螺帽



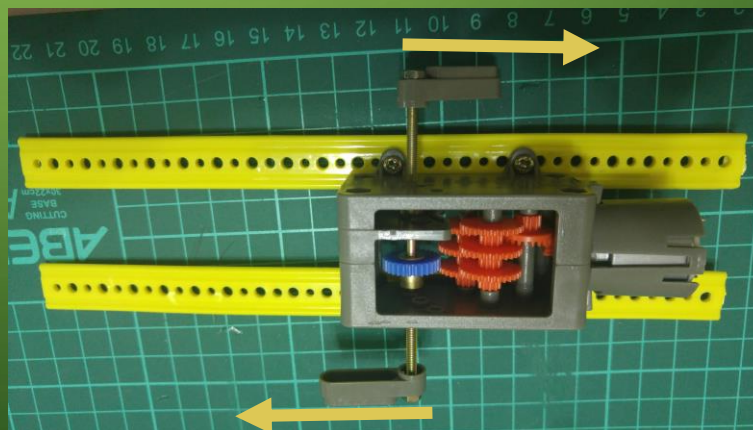
裝上曲柄臂，軸心末端物超過最右側



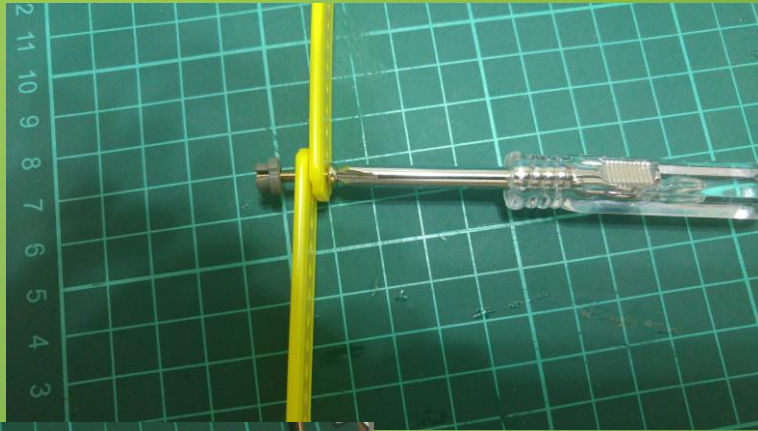
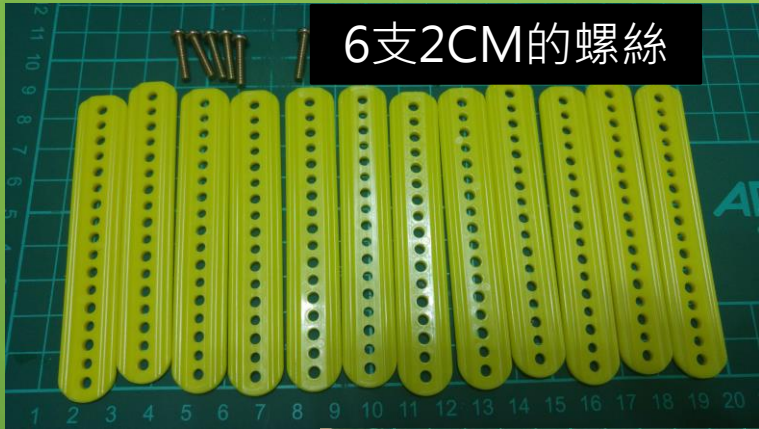
使用扳手鎖緊螺帽



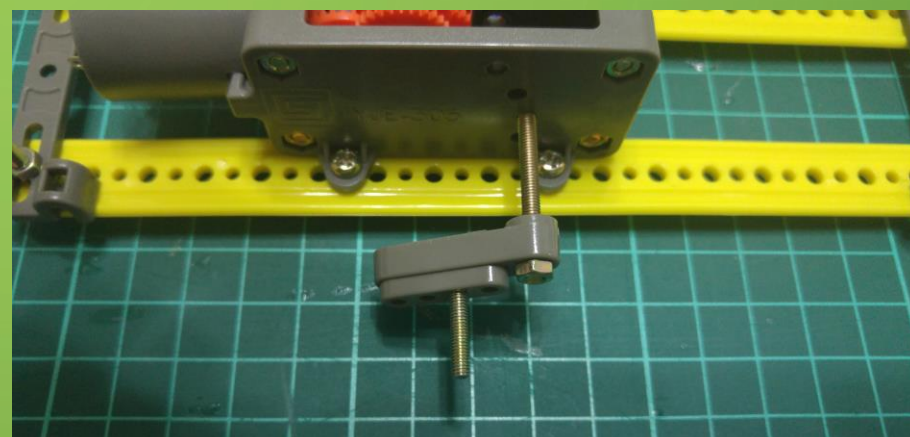
兩側曲柄臂不可同側，可自行決定位置



先做6支腳



曲柄臂鎖螺絲

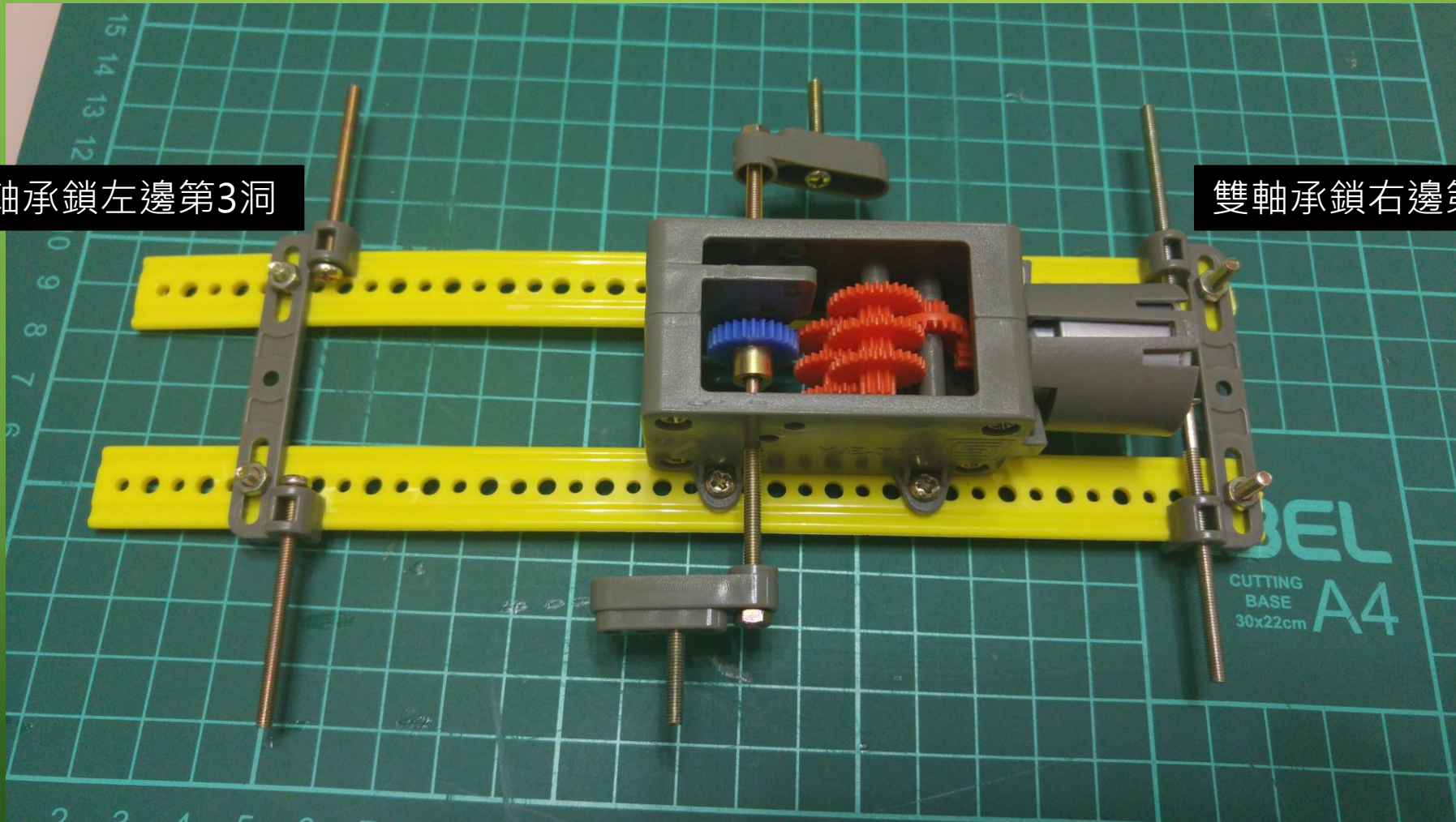


範例中是鎖第2洞，鎖其他的洞效果不一樣，可以試試。

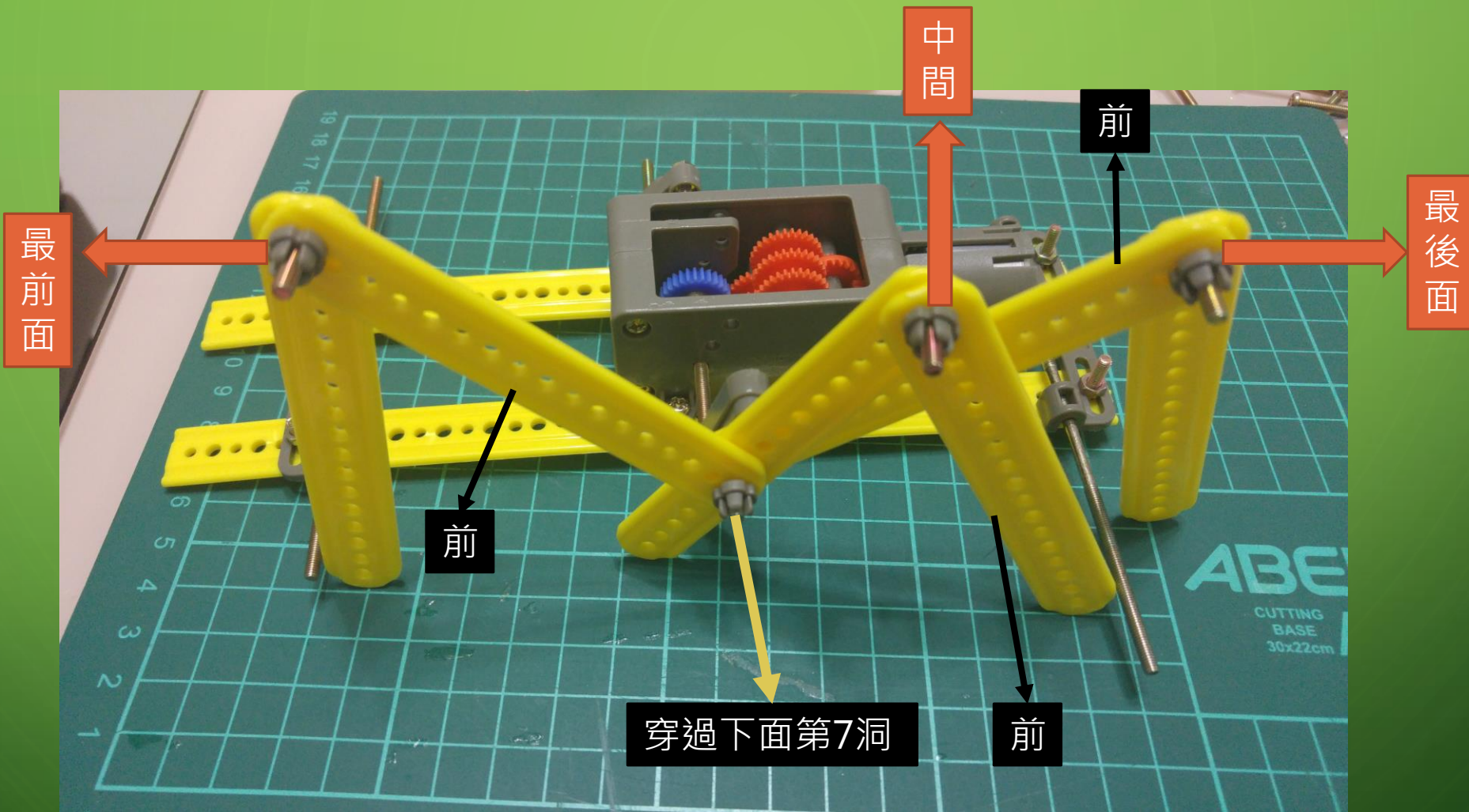
鎖上前後的雙軸承

雙軸承鎖左邊第3洞

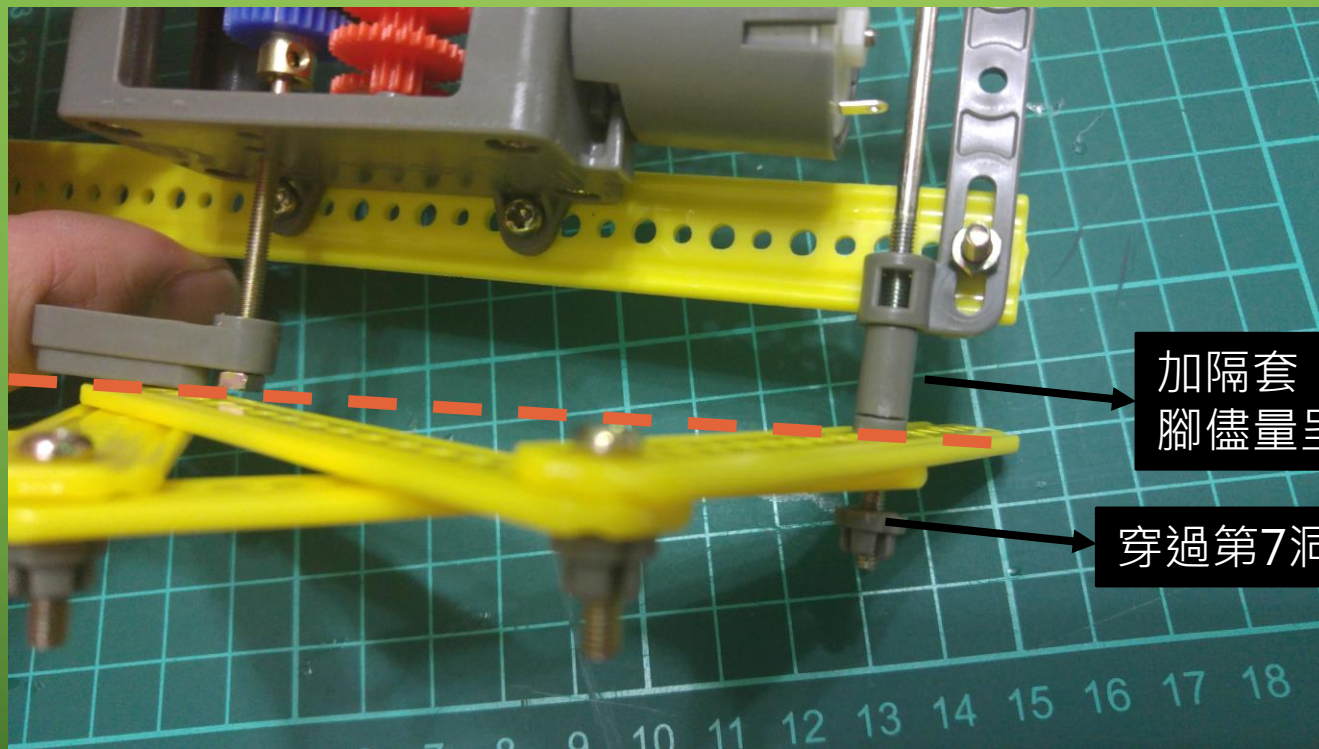
雙軸承鎖右邊第1洞



左腳示意圖



左後腳



加隔套，讓前後
腳儘量呈直線

穿過第7洞

右腳示意圖

