

连杆六足机器人扩展包

mBot 扩展包零件对照图 (1: 1)



M4 螺母



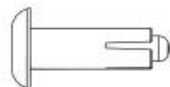
M4 防松螺母



隔离柱 4×7×3mm



隔离柱 4×7×10 mm



塑料铆钉



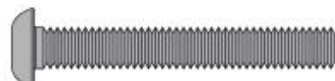
M4×8mm 螺丝



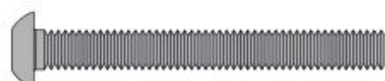
M4×14mm 螺丝



M4×22mm 螺丝



M4×30mm 螺丝



M4×35mm 螺丝



单位: 毫米 (mm)

把不认识的零件在对照图上对比一下吧!

知识点说明

APP 控制:

MakeBlock App 已为连杆六足机器人扩展包提供了官方控制台, 通过这些预设的控制台, 你可以快速地控制你的六足机器人, 下载 MakeBlock App 请访问: <http://learn.makeblock.com/cn/makeblock-app/>

搭建知识:

mBot 连杆六足扩展包的零件以片状单孔梁为主, 这种结构件非常适合制作平面连杆结构, 而平面连杆结构配合程序和动力系统, 可以制作出各种有趣的应用。

本扩展包的搭建会涉及以下基础搭建知识, 如果您是新手, 不妨在搭建之前热身一下:

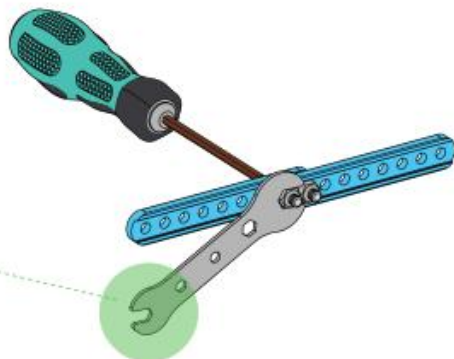
螺丝刀与扳手的使用方法:

注: 本扩展包中未包含螺丝刀。

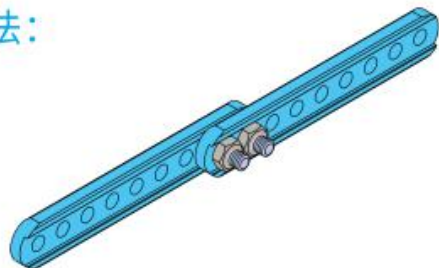


温馨提示

扳手的这一端可以用来拧紧 mBot 电机内侧的螺母, 在搭建开始前请先确保你的 mBot 电机螺母处于拧紧状态。



延长零件的方法:



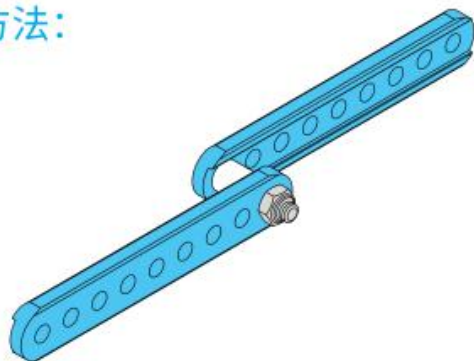
使用防松螺母来制作活动零件（铰链）的方法:



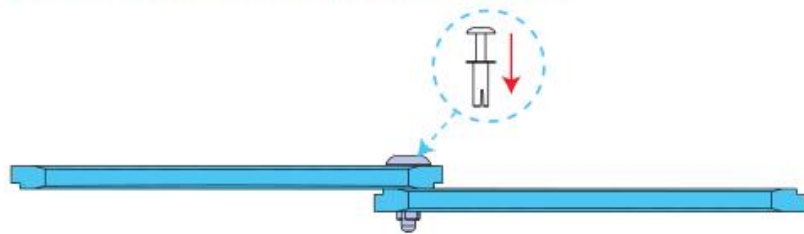
温馨提示

使用防松螺母时，如果想要让零件自由活动，螺丝不可拧太紧哦！

隔离柱的使用方法:



使用铆钉来制作活动零件的方法:

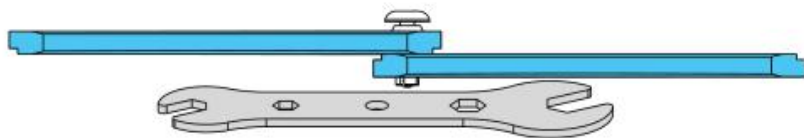


温馨提示

熟练的使用铆钉可以快速的帮助你搭建你的创意，但耐用性与稳定性上会逊色于防松螺母哦！

塑料铆钉的拆解方法:

第一步：用扳手的平面顶出塑料铆钉



第二步：用扳手的两端拔出塑料铆钉

