

连杆六足机器人——螳螂

如果你的 mBot 带有主板外壳，可以保留外壳进行下列的搭建

步骤 1

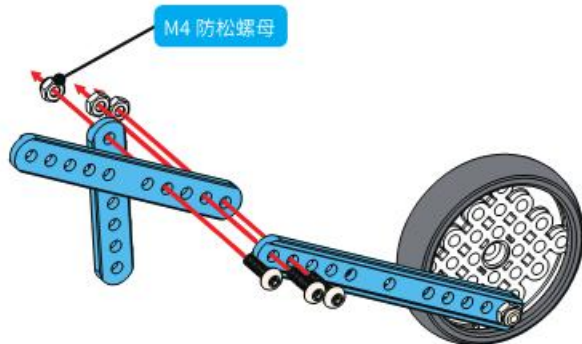
请先拆下 mBot 原来的轮子再进行下面的搭建。

M4×22mm 螺丝	1 个
隔离柱 4×7×3mm	2 个
M4 防松螺母	1 个
单孔梁 108- 蓝色	1 个



步骤 2

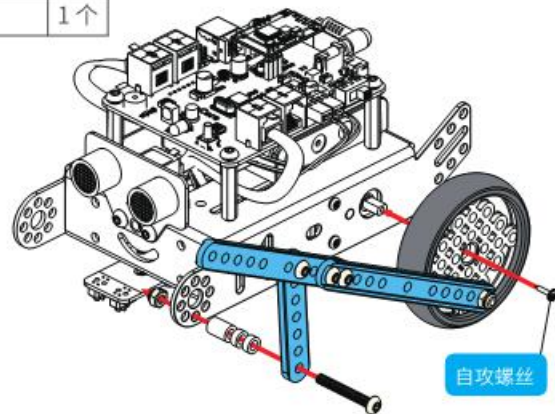
M4×14mm 螺丝	3 个
M4 防松螺母	1 个
M4 螺母	2 个
单孔梁 092- 蓝色	1 个
单孔梁 060- 蓝色	1 个



步骤 3

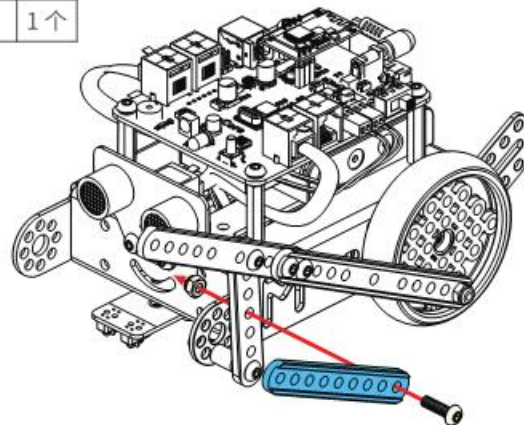
请将自攻螺丝通过车轮中心固定到电机上，此处用到的螺丝是 mBot 原来的 M2.2×9mm 自攻螺丝。

隔离柱 4×7×10mm	1 个
隔离柱 4×7×3mm	2 个
M4×30mm 螺丝	1 个
M4 防松螺母	1 个



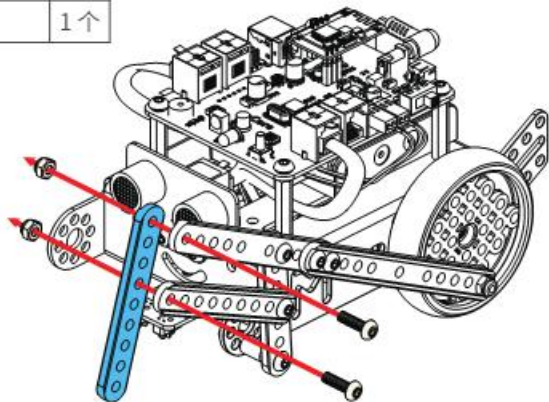
步骤 4

M4×14mm 螺丝	1 个
M4 防松螺母	1 个
单孔梁 076- 蓝色	1 个



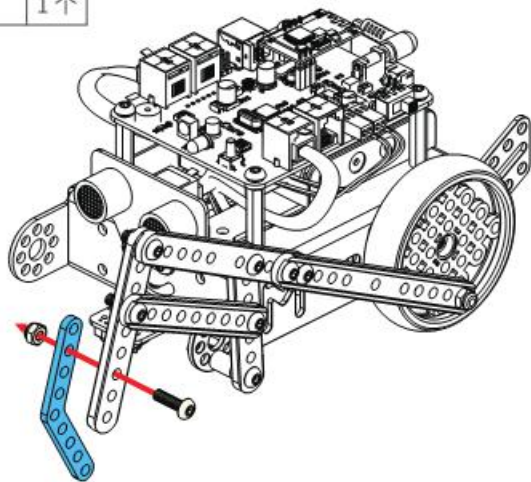
步骤 5

M4×14mm 螺丝	2 个
M4 防松螺母	2 个
单孔梁 076- 蓝色	1 个



步骤 6

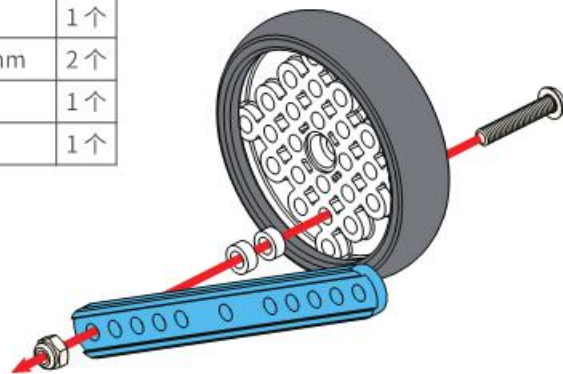
M4×14mm 螺丝	1 个
M4 防松螺母	1 个
连接片 45° - 蓝色	1 个



步骤 7

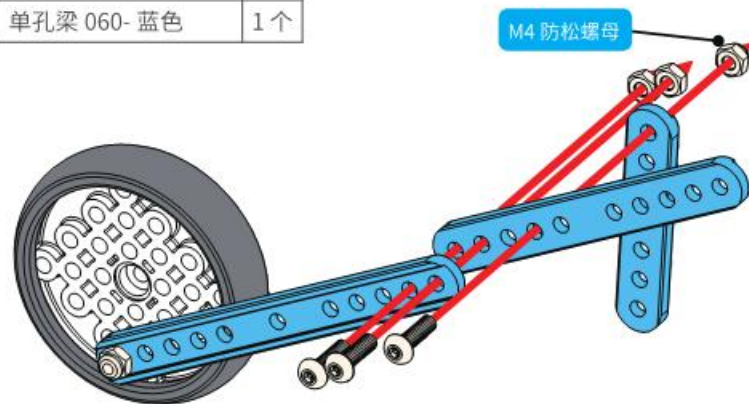
下面开始搭建螳螂的右侧吧!

M4×22mm 螺丝	1 个
隔离柱 4×7×3mm	2 个
M4 防松螺母	1 个
单孔梁 108- 蓝色	1 个



步骤 8

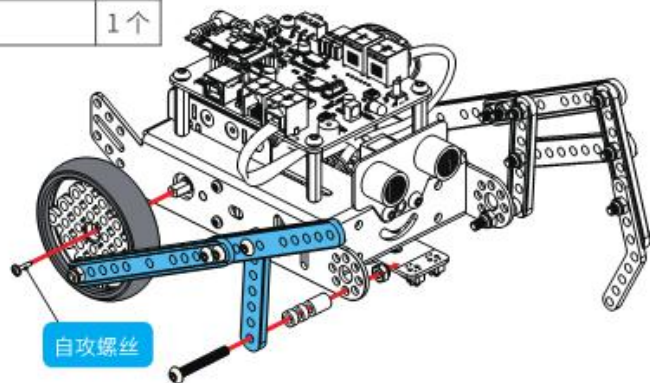
M4×14mm 螺丝	3 个
M4 防松螺母	1 个
M4 螺母	2 个
单孔梁 092- 蓝色	1 个
单孔梁 060- 蓝色	1 个



步骤 9

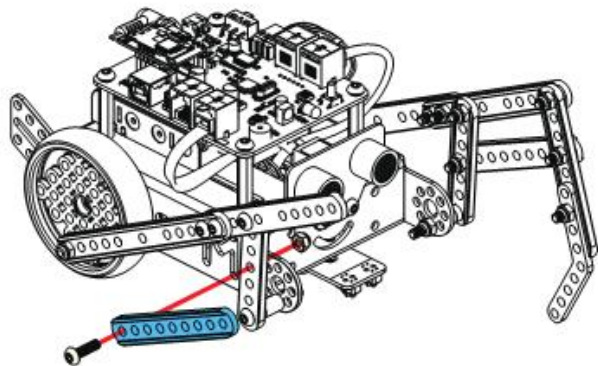
请将自攻螺丝通过车轮中心固定到电机上，此处用到的螺丝是 mBot 原来的 M2.2×9mm 自攻螺丝。

隔离柱 4×7×10mm	1 个
隔离柱 4×7×3mm	2 个
M4×30mm 螺丝	1 个
M4 防松螺母	1 个



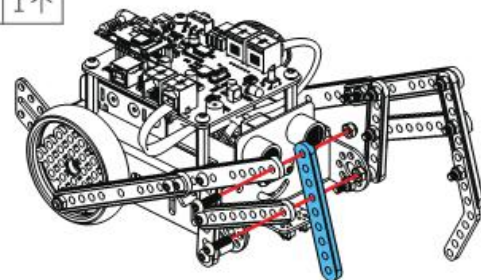
步骤 10

M4×14mm 螺丝	1 个
M4 防松螺母	1 个
单孔梁 076- 蓝色	1 个



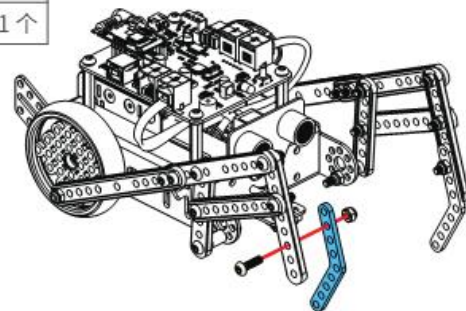
步骤 11

M4×14mm 螺丝	2 个
M4 防松螺母	2 个
单孔梁 076- 蓝色	1 个



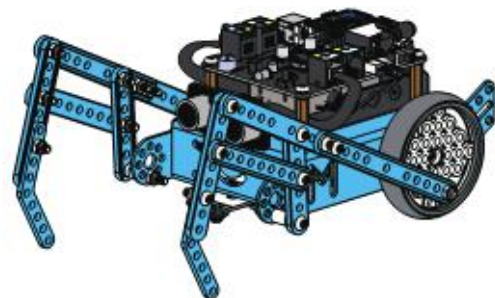
步骤 12

M4×14mm 螺丝	1 个
M4 防松螺母	1 个
连接片 45° - 蓝色	1 个



真棒!

你已经完成了搭建。



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/>