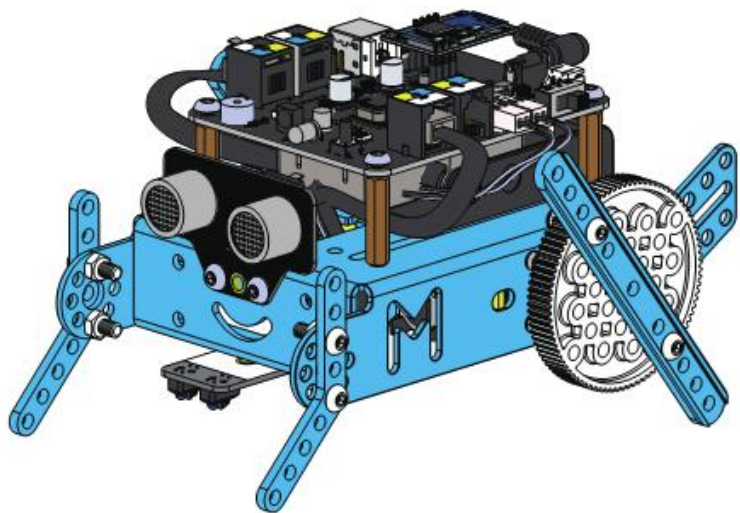


# 连杆六足机器人——疯狂的小青蛙

## mBot 课堂 mBot 扩展玩法



连杆六足机器人——疯狂的小青蛙

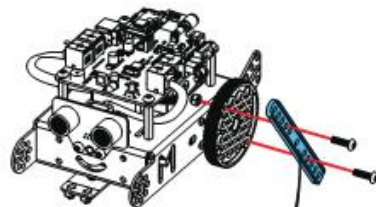
# 连杆六足机器人——疯狂的小青蛙

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 车轮上的橡胶轮胎再进行下面的搭建。

M4×14mm 螺丝	2 个
单孔梁 108- 蓝色	1 个
M4 防松螺母	2 个



此处细节图是车轮的正面，请将螺丝穿过图中标记为红色的孔并用防松螺母固定。



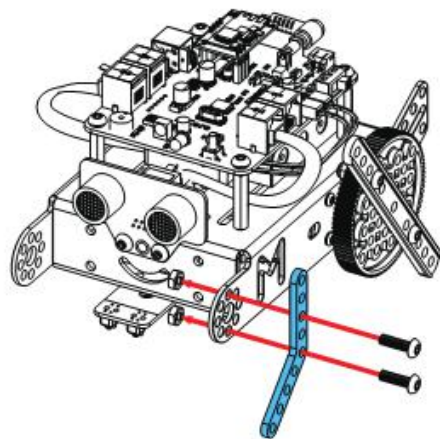
## 步骤 2

连接片 45° - 蓝色	1 个
M4×14mm 螺丝	2 个
M4 螺母	2 个



温馨提示

此处也可以用塑料铆钉及隔离柱  
4×7×3mm 来代替螺丝及螺母

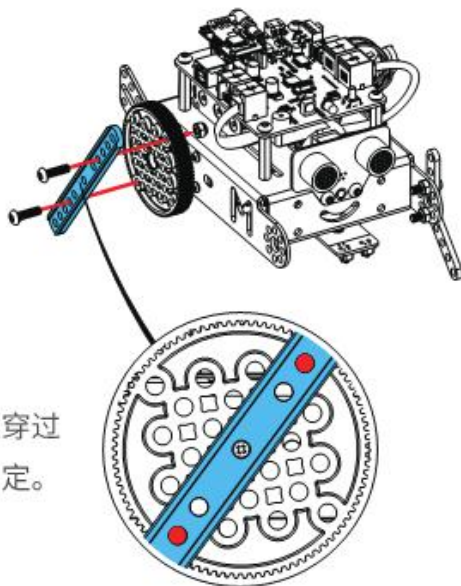


### 步骤 3

下面开始搭建小青蛙的右侧吧!

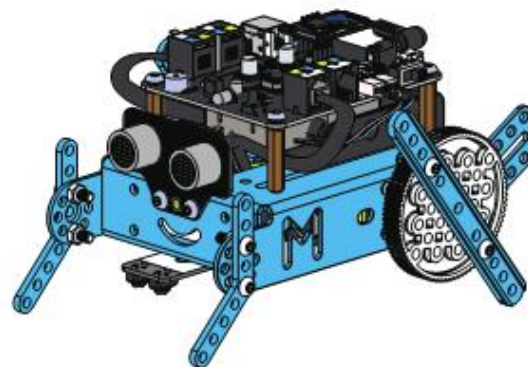
M4×14mm 螺丝	2 个
单孔梁 108- 蓝色	1 个
M4 防松螺母	2 个

此处细节图是车轮的正面，请将螺丝穿过图中标记为红色的孔并用防松螺母固定。



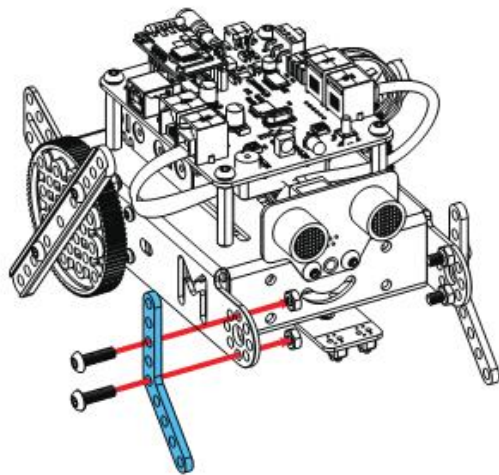
真棒!

你已经完成了搭建。



### 步骤 4

连接片 45° - 蓝色	1 个
M4×14mm 螺丝	2 个
M4 螺母	2 个



### 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/>