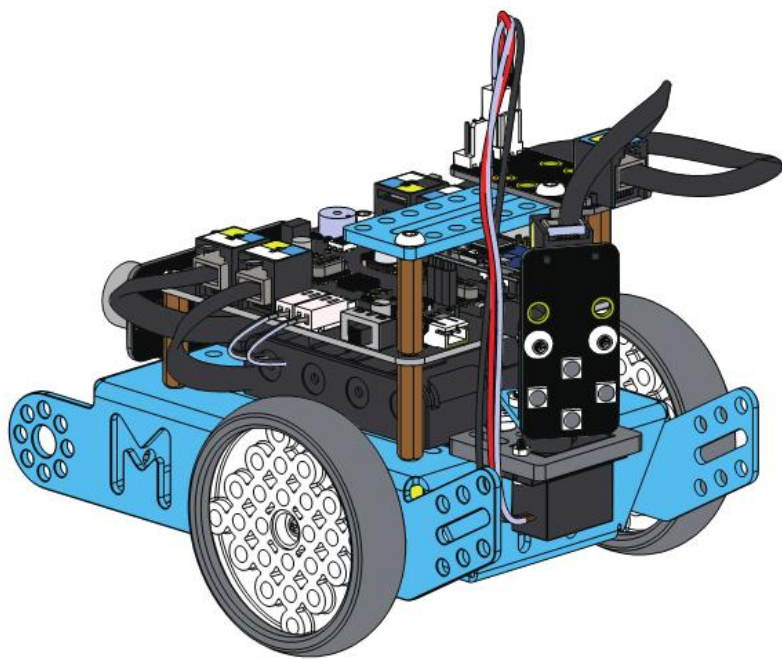


小猫探照灯

mBot 课堂 mBot 扩展玩法



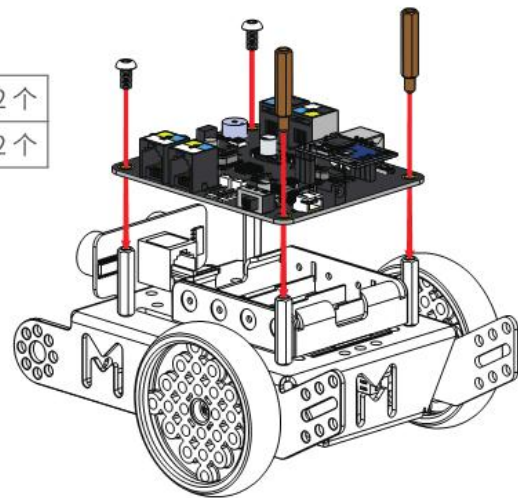
小猫探照灯

mBot 动感小猫扩展包——小猫探照灯

如果你的 mBot 带有主板外壳，可以保留外壳进行下列的安装

步骤 1

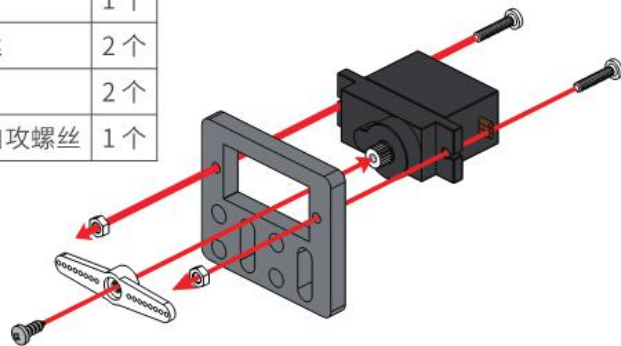
| | |
|------------|-----|
| M4×25mm 铜柱 | 2 个 |
| M4×8mm 螺丝 | 2 个 |



步骤 2

请先将舵机角度通过软件调整为 90 度，然后将舵臂安装到舵机上（需要注意舵臂与舵机之间的角度）。

| | |
|-----------------|-----|
| 9g 小舵机 | 1 个 |
| 9g 小舵机支架（透明） | 1 个 |
| 舵臂 | 1 个 |
| M2×10mm 螺丝 | 2 个 |
| M2 螺母 | 2 个 |
| M2.2×6.5mm 自攻螺丝 | 1 个 |



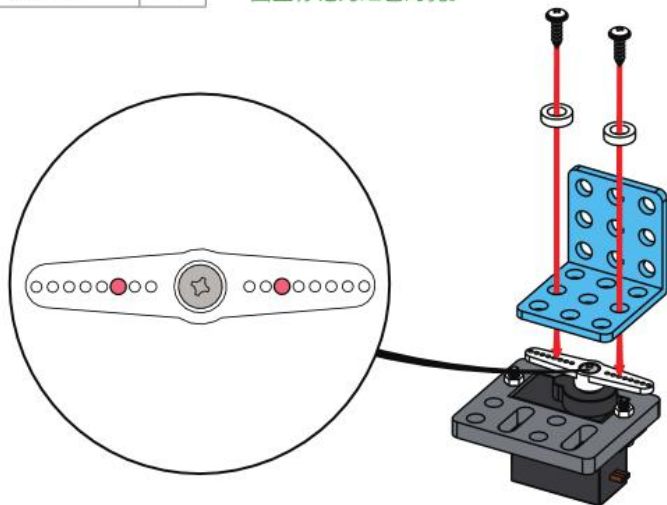
步骤 3

| | |
|---------------|-----|
| 支架 3×3 | 1 个 |
| M2.2×8mm 自攻螺丝 | 2 个 |
| 隔离柱 4×7×2mm | 2 个 |



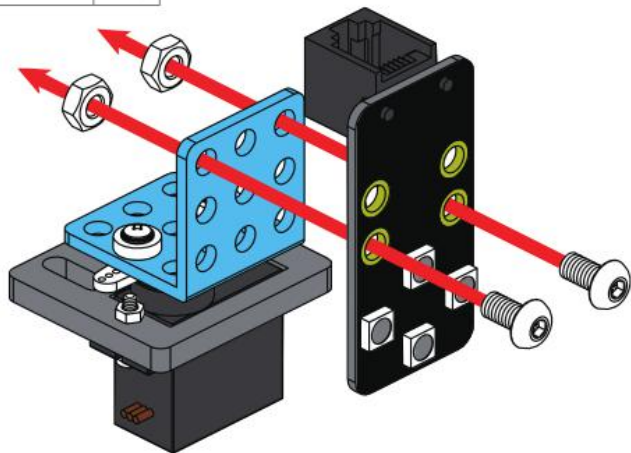
温馨提示

建议将自攻螺丝安装在细节图里标记为红色的孔。



步骤 4

| | |
|------------|-----|
| RGB-LED 模块 | 1 个 |
| M4×8mm 螺丝 | 2 个 |
| M4 螺母 | 2 个 |



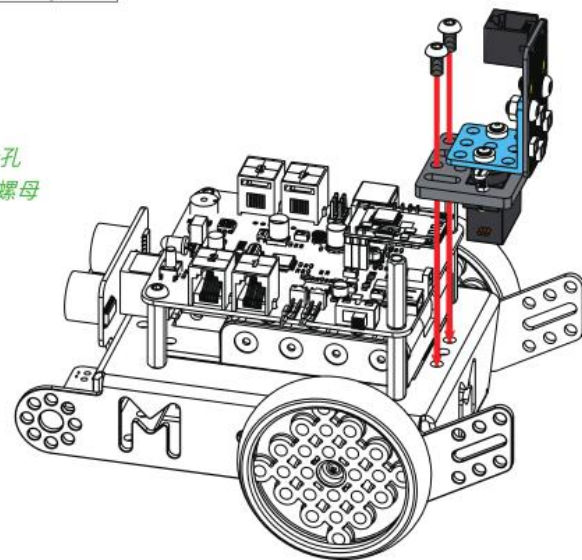
步骤 5

| | |
|-----------|-----|
| M4×8mm 螺丝 | 2 个 |
|-----------|-----|



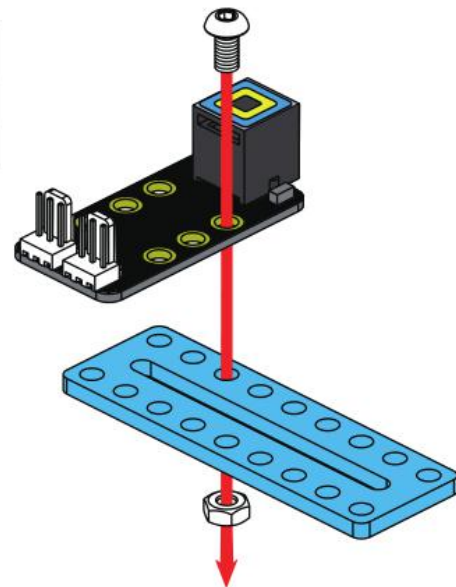
温馨提示

如果你的 mBot 的这两个孔没有螺纹，则需要用 M4 螺母来固定。



步骤 6

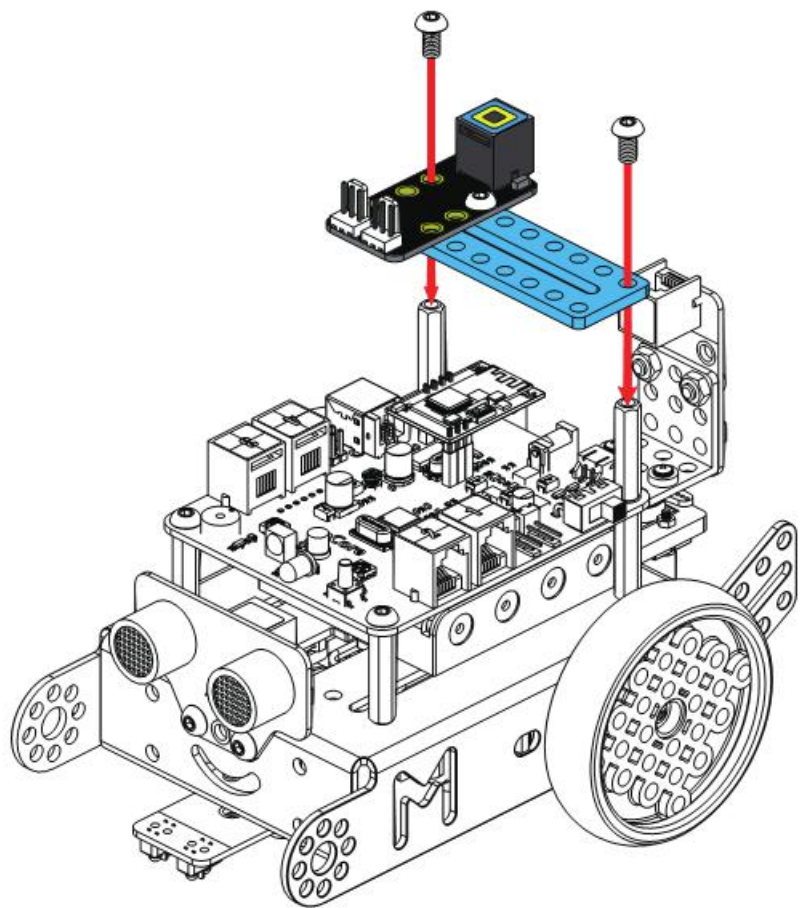
| | |
|-----------|-----|
| M4×8mm 螺丝 | 1 个 |
| M4 螺母 | 1 个 |
| RJ25 转换模块 | 1 个 |



步骤 7

M4×8mm 螺丝

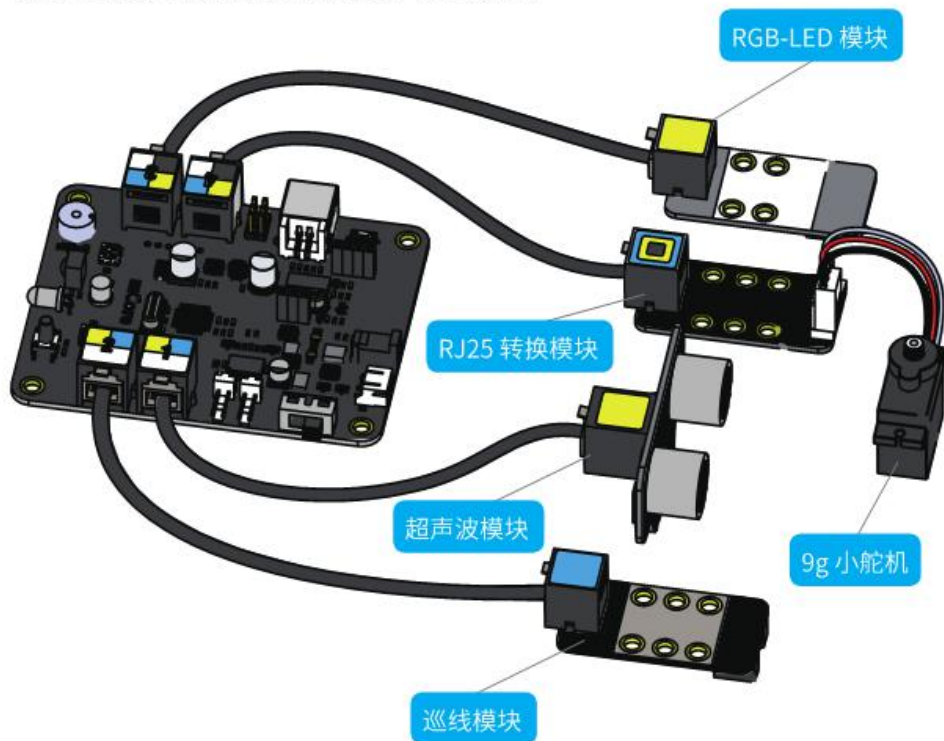
2 个



步骤 8 线路搭建

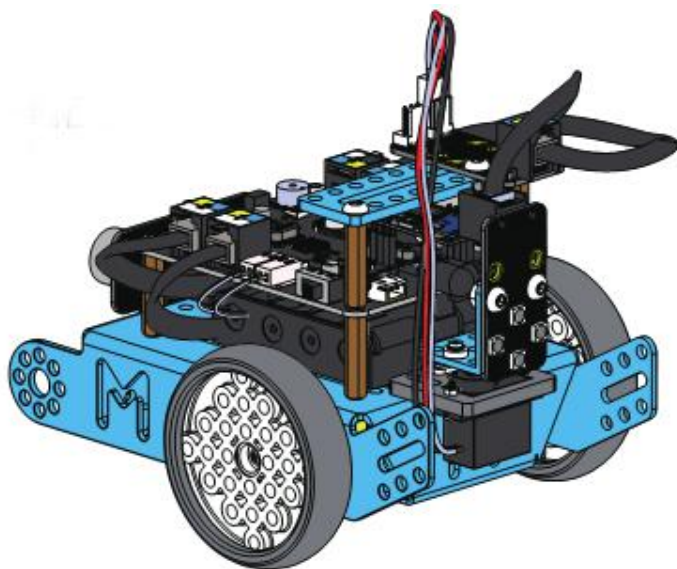
这是案例程序的线路搭建示意图，

你也可以跟据你的程序来替换不同的接口。



真棒!

你已经完成了搭建。



控制与编程

当你搭建完成后，可以使用 mBlock 或者 MakeBlock App 来对你的动感小猫进行编程。

mBot 支持 mBlock 编程，我们已为你提供了动感小猫扩展包的案例程序，下载动感小猫的案例程序请访问：

<http://learn.makeblock.com/mbot-add-on-packs/>

MakeBlock App 已为动感小猫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动感小猫，下载 MakeBlock App 请访问：

<http://learn.makeblock.com/cn/makeblock-app/>