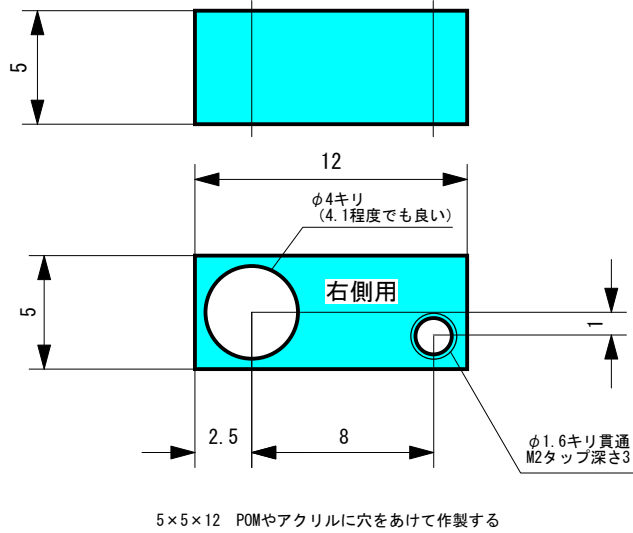
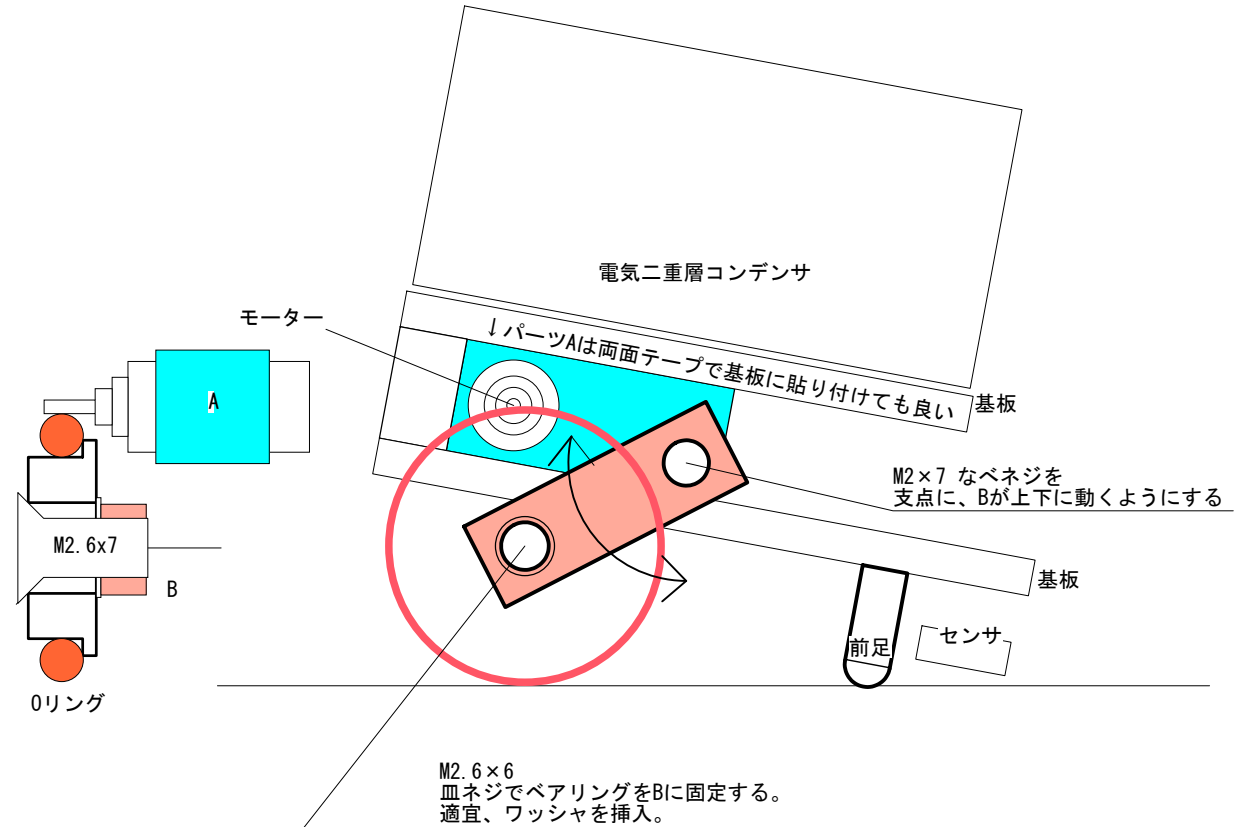
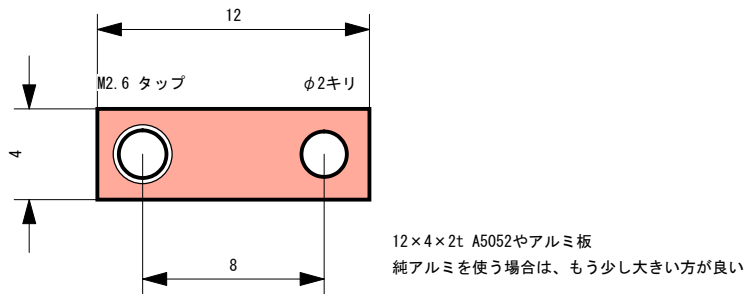


マイクロロボット メカ部分の構成例

足回りパーツA (モータハウジング) 右・左 各1個必要



足回りパーツB (タイヤ支持リンク) × 2枚必要



- リア足回り関連部品
- パーツA 左用 × 1
 - パーツA 右用 × 1
 - パーツB × 2
 - M2. 6 長さ6 皿ねじ × 2
 - M2. 6 ワッシャ × 2
 - M2 長さ7~10 なべねじ × 2
 - M2 ワッシャ × 2

- リアホイール
- ベアリング SMF84ZZ × 2
 - Oリング P7またはP6 × 2

前足について
センサと床面との距離を保ち、適度に滑るものを製作する。
取り付けには基板にφ2の穴が用意されている。
(例)
M2 長さ10程度の皿ねじ、なべねじを2つのナットで基板に固定し、ねじの頭に良く滑るシートを貼るなど...

いろいろと工夫してみてください。