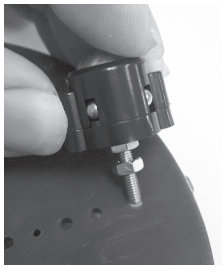
(2) ROBOT BODY

Assembling Steps of the Body set.

(2) ตัวหุ่นยนต์

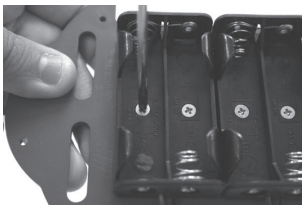
ขั้นตอนการประกอบตัวหุ่นยนต์

1



Mini Caster
ชุดล้อหลัง

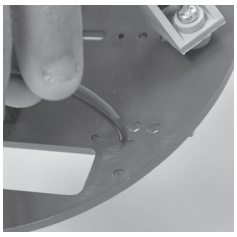
Fix the mini caster wheel set to the Body, by using a bolt as a holder.
ประกอบชุดล้อหลังเข้ากับตัวหุ่นยนต์ทางด้านหลัง โดยใช้น็อตที่มากับชุดล้อหลัง เป็นตัวยึด



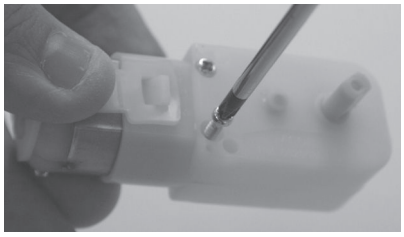
Flat head nut 2.5x10 and NUT M2.5
น็อตหัวเปเปอร์ตัวผู้ 2.5x10 และตัวเมีย M2.5

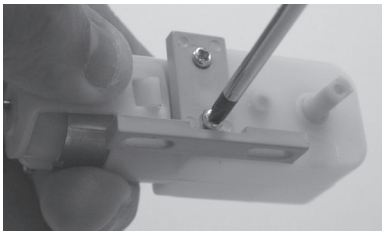
2 **Install battery holder to robot body with flat head nut 2.5x10 and nut M2.5.**
ประกอบลังถ่านขนาด AA ทั้งสองตัวเข้ากับตัวหุ่นยนต์โดยใช้น็อตหัวเปเปอร์ ตัวผู้ 2.5x10 และ ตัวเมีย M2.5 เป็นตัวยึด

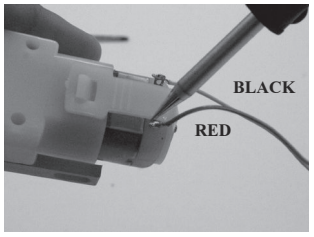
3



Insert the electric wire of battery holder into robot body.
สอดสายไฟของลังถ่านขึ้นมาด้านบน



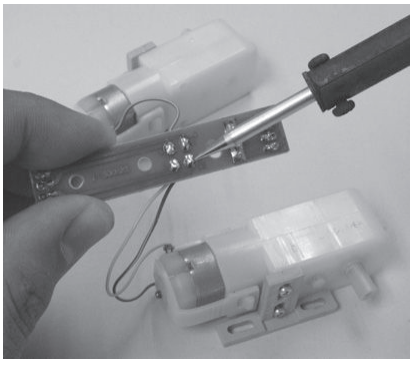




Take off the both screw of motor gear and then mount the motor lock. Secure with the both screw of motor gear.
ทำการถอดน็อตของมอเตอร์เกียร์ออก จากนั้นให้ทำการยึดตัวล็อกเข้ากับมอเตอร์ โดยใช้น็อตที่ถอดออกมาจากตัวมอเตอร์เกียร์เป็นตัวยึด

4

Solder electric wire at motor pole with red wire solders at left hand side and black wire solders at right hand side.
บัดกรีสายไฟที่ขั้วของมอเตอร์ โดยให้หันด้านท้ายของมอเตอร์เข้าหาตัวแล้วบัดกรีสายสีแดงทางด้านซ้ายและสายสีดำที่ด้านขวา

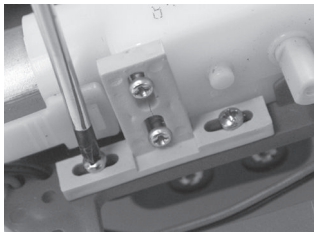


5

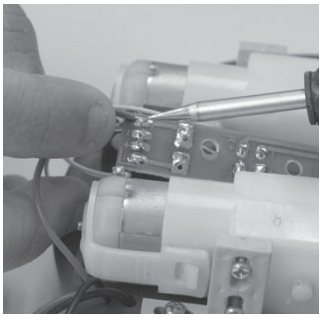
Solder motor wire to BR002 PC-board. Red wire is positive pole and black wire is negative pole. Character "L" is left motor gear and "R" is right motor gear.

บัดกรีสายมอเตอร์เข้ากับแผ่นวงจรพิมพ์ BR002 โดยบัดกรีที่ตำแหน่ง MOTOR สายสี แดง ให้บัดกรีที่ตำแหน่งบวกและสายสีดำบัดกรีที่ตำแหน่งลบ ส่วนตัวอักษร L คือ มอเตอร์เกียร์ทางด้านซ้ายและตัวอักษร R คือ มอเตอร์เกียร์ทางด้านขวา เมื่อบัดกรีสายไฟเรียบร้อยแล้ว

Screw 4x1/4
สกรู 4x1/4



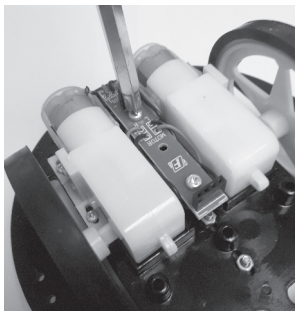
6 **Mount motors, each with two #4 x 1/4" screws**
ยึดมอเตอร์กับตัวหุ่นยนต์ โดยใช้สกรูขนาด 4x1/4



7

Solder battery holder wire to BR002 PC-board at B1 and B2. Red wire is positive pole and Black is negative pole.

บัดกรีสายลังถ่านเข้ากับแผ่นวงจรพิมพ์ BR002 โดยบัดกรีที่ตำแหน่ง B1 และ B2 สายสีแดงให้ทำการบัดกรีที่ตำแหน่งบวกและสายสีดำให้บัดกรีทำการบัดกรีที่ตำแหน่งลบ



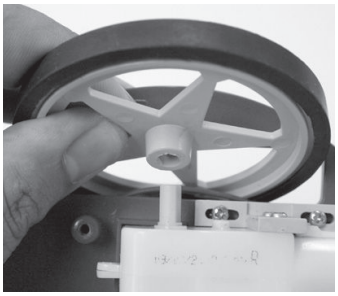
Screw 2x1/4

สกรู 2x1/4

8

Mount BR002 PC-board into body robot and secure them with two #2 x 1/4" screws.

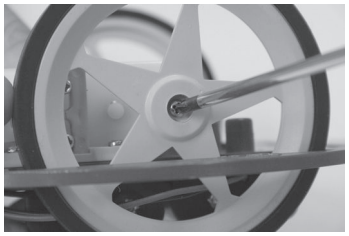
ยึดแผ่นวงจรพิมพ์ BR002 กับตัวหุ่นยนต์ โดยใช้สกรูขนาด 2x1/4



9

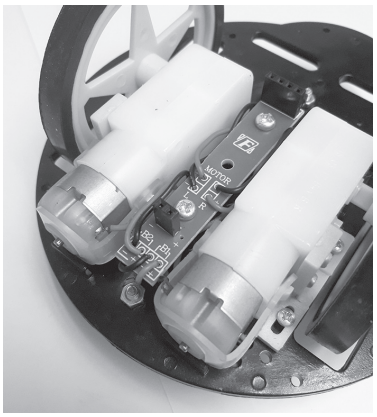
Install the wheels onto the shaft of the gear motors and secure them with the remaining two #4 x 1/4" pointy screws.

นำล้อหุ่นยนต์มาสวมเข้ากับแกนมอเตอร์เกียร์ จากนั้นให้ใช้สกรูขนาด 4x1/4 ยึดที่รูตรงกลางของล้อ



Screw 4x1/4

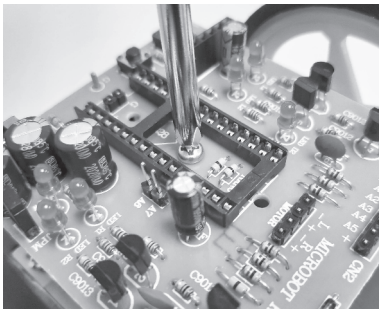
สกรู 4x1/4



10

Body robot is completely installed.

ตัวหุ่นยนต์ที่ประกอบเสร็จเรียบร้อยแล้ว



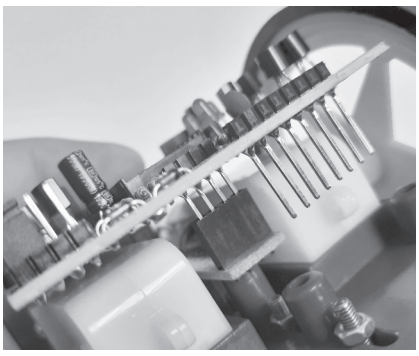
12

สกรู 4x3/4

Screw 4x3/4

ทำการยึดแผ่นควบคุมด้วยสกรูขนาด 4x3/4

Secure control board with two #4 x 3/4" screws.

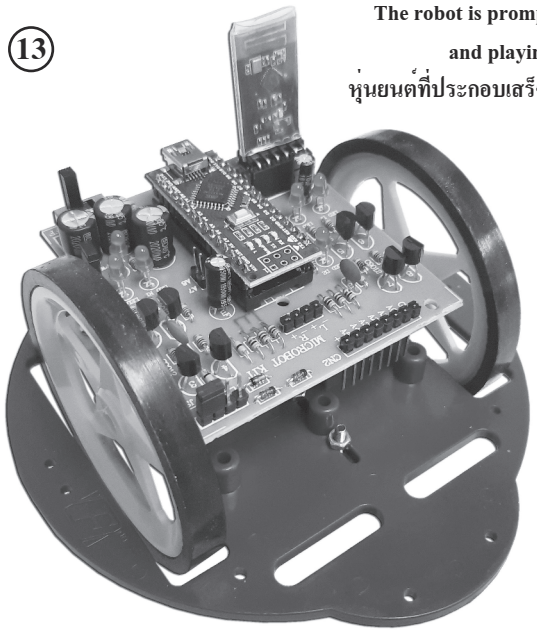


11

Install the control board into robot body.

นำแผ่นควบคุมมาเสียบลงที่ตัวหุ่นยนต์ ซึ่งได้ติดตั้งแผ่น BR002 เรียบร้อยแล้ว

13

The robot is prompt working and playing.

หุ่นยนต์ที่ประกอบเสร็จเรียบร้อยแล้ว