

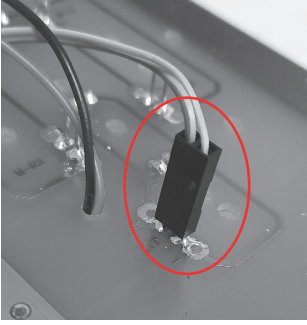
(2) ROBOT BODY

Assembling Steps of the Body set.

(2) ตัวหุ่นยนต์

ขั้นตอนการประกอบตัวหุ่นยนต์

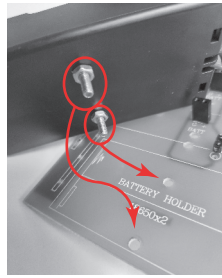
1



Connect the terminal of the battery holder to Robot board (MB107-2) at BATT point.

ทำการต่อขั้วของรังานเข้ากับ บอร์ดหุ่นยนต์ (MB107-2) ที่จุด BATT

2

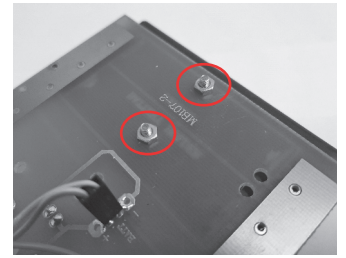


Flat head screw 2.5x10
and NUT M2.5
น็อตหัวปเปอร์ตัวผู้ 2.5x10
และตัวเมีย M2.5

Fasten the screw to the battery holder.
Before being installed on a robot board (MB107-2).

ยึดน็อตเข้ากับรังาน ก่อนที่จะนำ ไปติดตั้งกับบอร์ดหุ่นยนต์ (MB107-2)

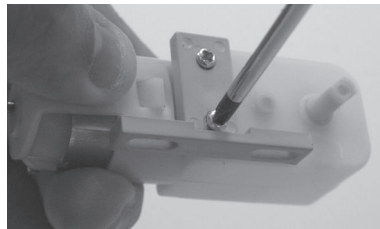
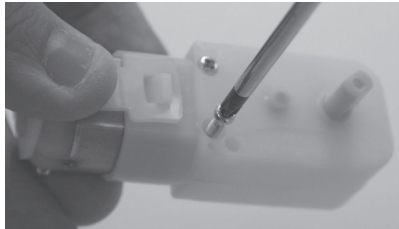
3



Bring the battery holder that have been bolted to the robot board

(MB107-2).

นำรังานที่ทำการยึดน็อตเรียบร้อยแล้ว ไปติดตั้งกับบอร์ดหุ่นยนต์ (MB107-2)

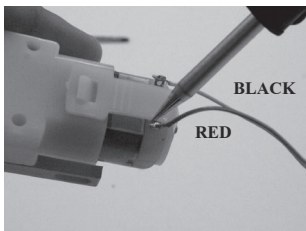


Take off the both screw of motor gear and then mount the motor lock.

Secure with the both screw of motor gear.

ทำการถอดนอตของมอเตอร์เกียร์ออก จากนั้นให้ทำการยึดตัวล็อกเข้ากับมอเตอร์ โดยใช้น็อตที่ถอดออกมาจากตัวมอเตอร์เกียร์เป็นตัวยึด

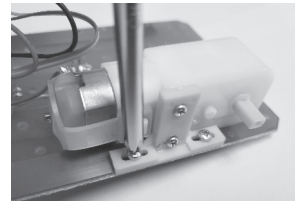
4



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

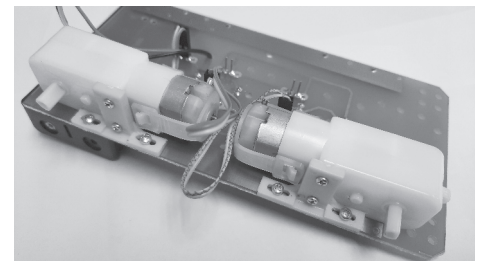
บัดกรีสายไฟที่ขั้วของมอเตอร์ โดยให้หันด้านท้ายของมอเตอร์เข้าหาตัวแล้วบัดกรีสายสีแดงทางด้านซ้ายและสายสีดำที่ด้านขวา

5

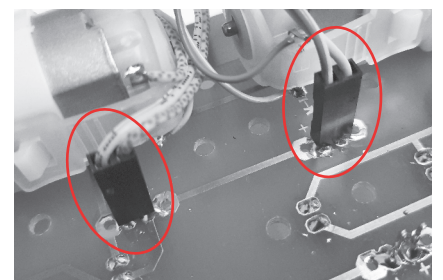


Self Tapping Screw
4x1/4 in
สกรู 4x1/4 นิ้ว

Mount motors, each with two # 4 x 1/4" screws
ยึดมอเตอร์กับตัวหุ่นยนต์โดยใช้สกรูขนาด 4x1/4 นิ้ว

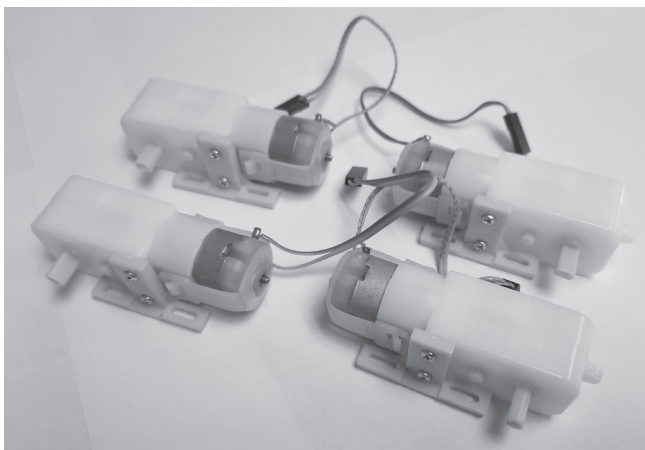


6



Connect the wires from each motor to M-L1, M-L2, M-R1, and M-R2 points.

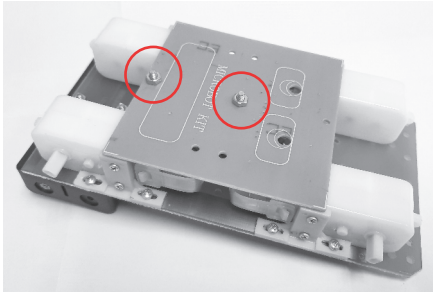
ต่อสายไฟจากมอเตอร์แต่ละตัว เข้าที่จุด M-L1, M-L2, M-R1 และ M-R2





7

Screw M3x30mm. and NUT M3.0
น็อตตัวผู้ 3x30 และตัวเมีย M3.0

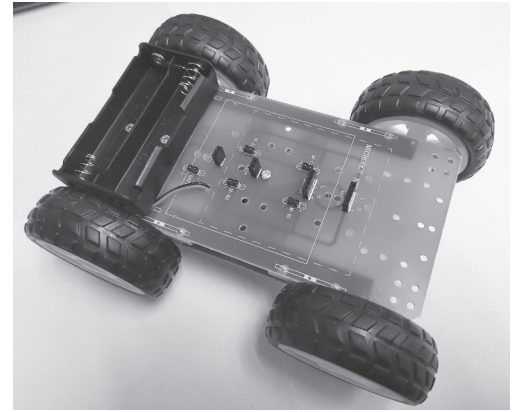


Mount the bumper plate (MB107-3) on the bottom of the robot. Using a M3x30 mm screw.
ยึดแผ่นกันชน (MB107-3) บริเวณด้านล่างของตัวหุ่นยนต์ โดยใช้น็อตขนาด M3x30 มม.

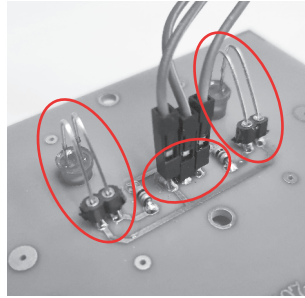


8

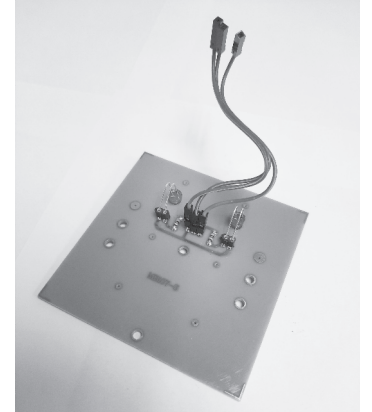
Put the wheel on the axis of the gear motor.
สวมล้อเข้าที่แกนของมอเตอร์เกียร์



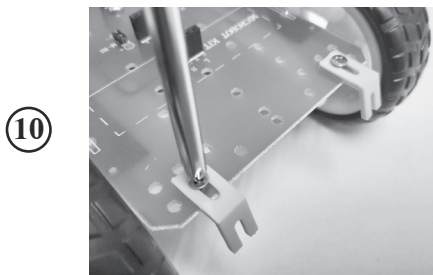
9



Put the two 5mm LEDs and the flex cable on the bumper plate (MB107-3).
ใส่ตัว LED ขนาด 5 มม. ทั้งสองตัวและสายแพรที่แผ่นกันชน (MB107-3)

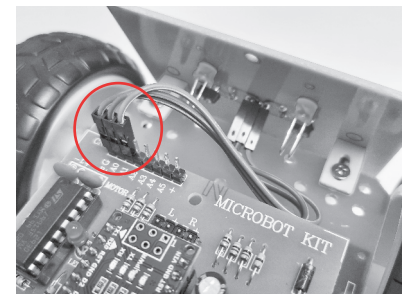
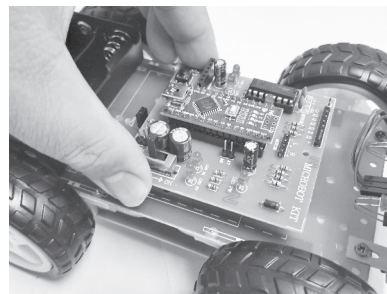
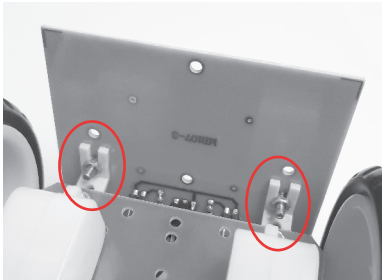
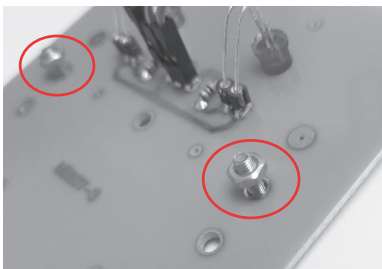


น็อตหัวแปเปอร์
ตัวผู้ 2.5x10 และ ตัวเมีย M2.5
Flat head nut
2.5x10 and NUT M2.5



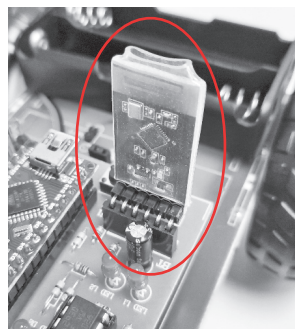
10

ยึดข้ายึดกับตัวหุ่นยนต์ที่ด้านหน้าของตัวหุ่นยนต์พร้อมกับใช้น็อตหัวแปเปอร์ตัวผู้ 2.5x10 และตัวเมีย M2.5 จากนั้นยึดแผ่นกันชนด้วยน็อตขนาดเดิม
Install the plastic pin hold to body robot with flat head nut 2.5x10 and nut M2.5. After then install the front plate to the plastic pin hold with flat head nut 2.5x10 and nut M2.5.



11

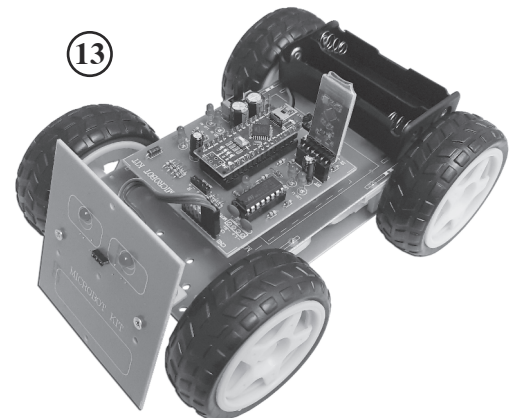
Put the control board into body robot and connect the flex cables at points G, A0 and A1.
นำแผ่นควบคุมมาเสียบลงที่ตัวหุ่นยนต์และต่อสายแพรที่จุด G, A0 และ A1



12

Put the bluetooth module on the CN1 point.
ใส่โมดูลบลูทูธที่จุด CN1

13



The robot is prompt working and playing.
หุ่นยนต์ที่ประกอบเสร็จเรียบร้อยแล้ว