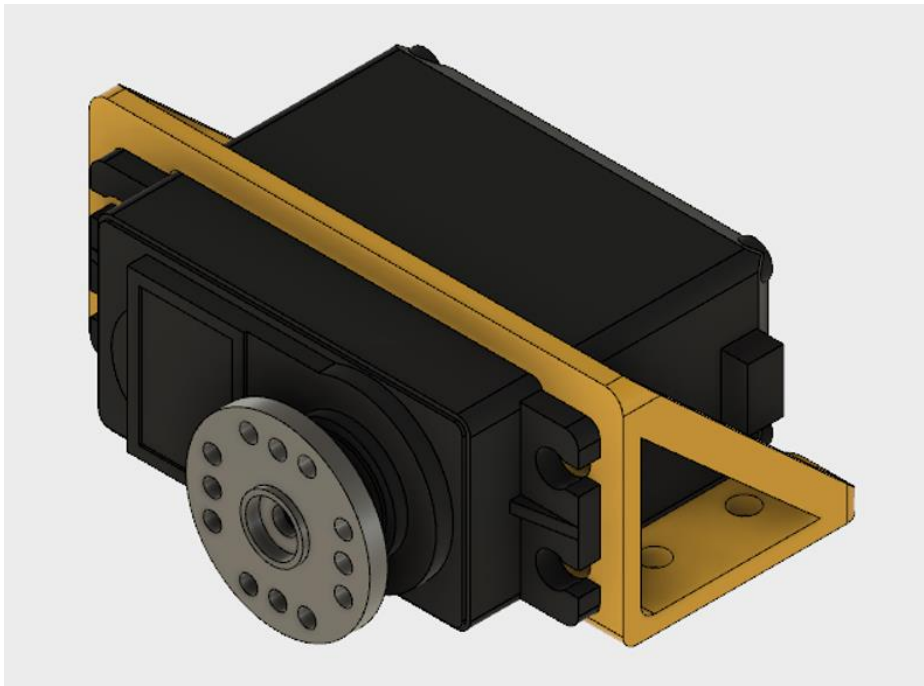
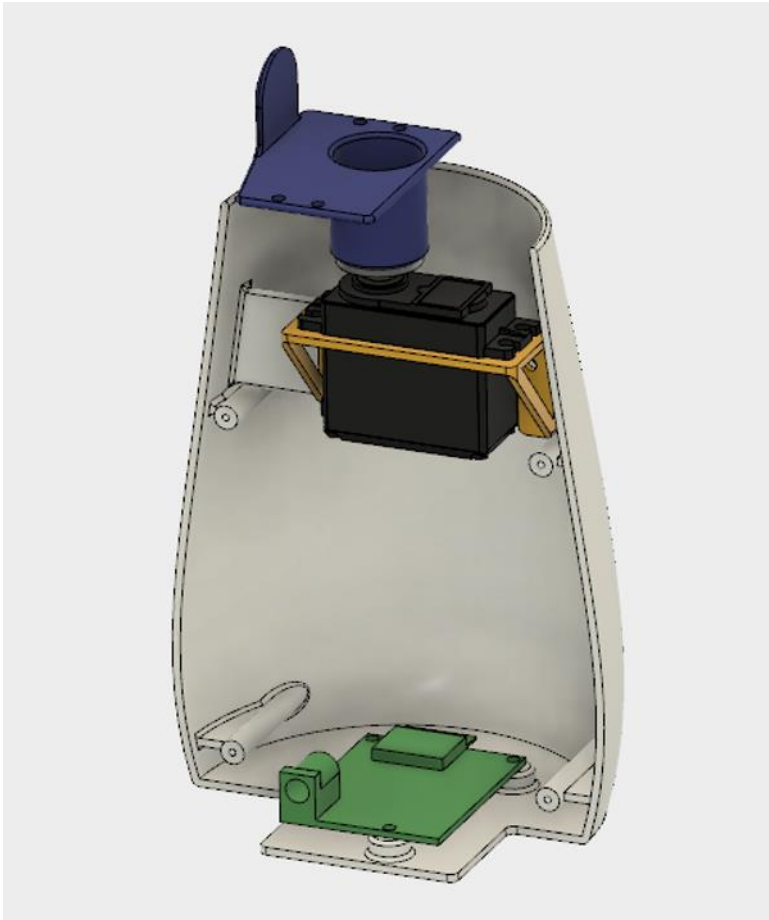
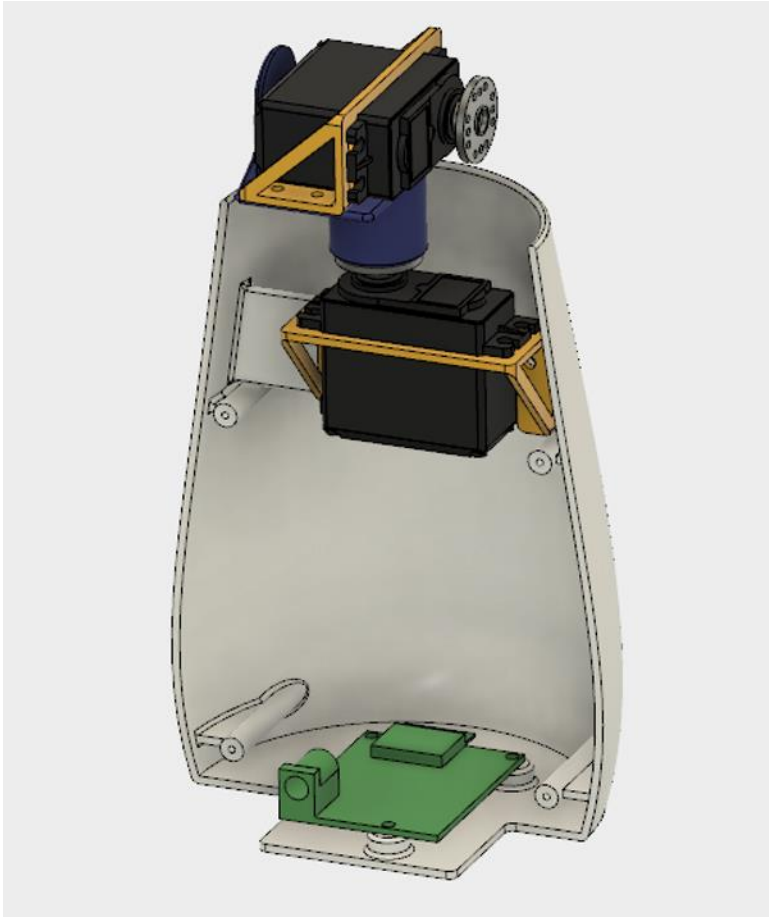


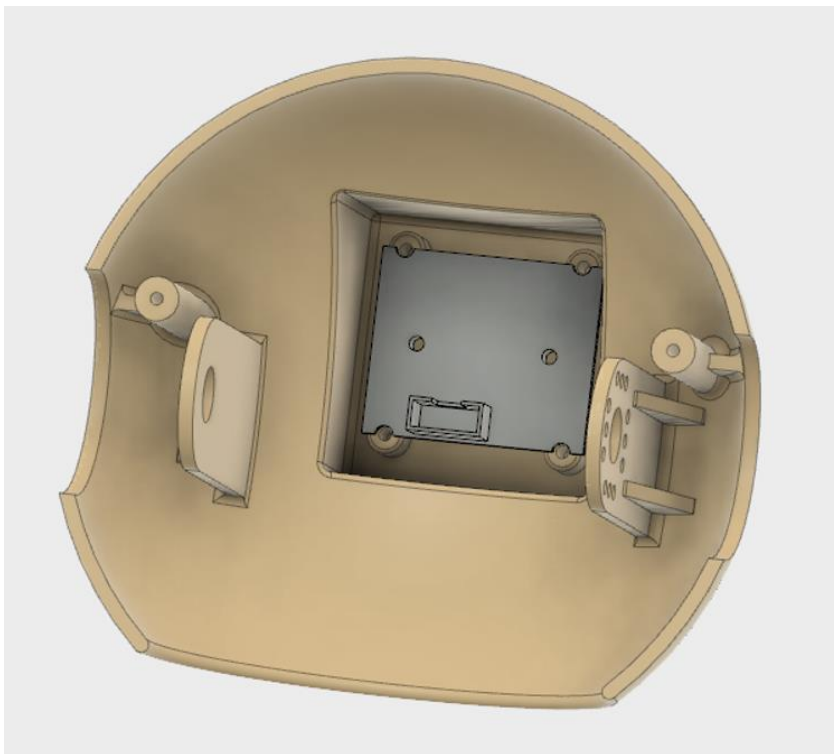
サーボモータをハブに固定したものを2つ作成する。



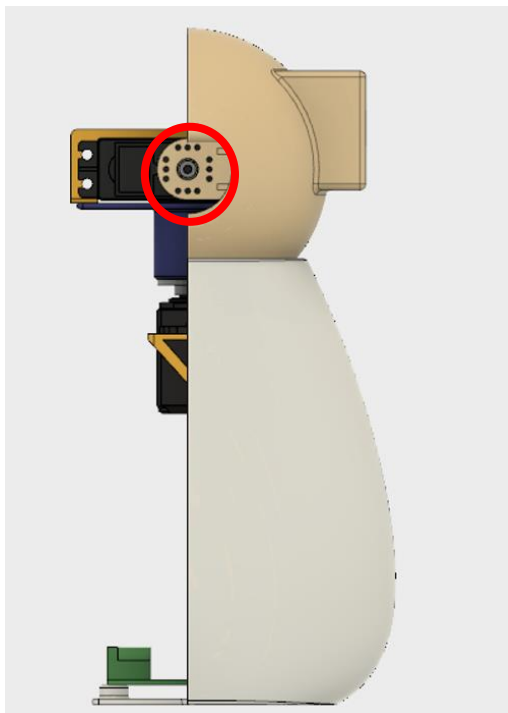
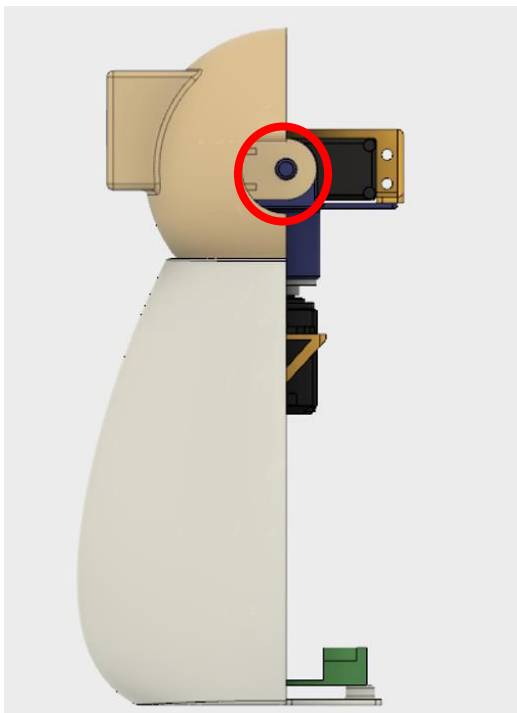




頭部前面パーツにカメラを固定する。固定には M2 のタッピングネジを使用する。



サーボモータに頭部前面パーツを固定する。この時、サーボホーンが原点に合わさっていることを確認する。原点からずれていた場合は、原点に戻してから固定を行う。また、固定する際には赤枠部分がしっかりとハマっているかを確認する。



頭部後面パーツを固定する。この段階で、VS-RC202 へのサーボモータの配線を済ませておく。横方向に回転するサーボモータを SV1、縦方向に回転するサーボモータを SV2 に接続する。



