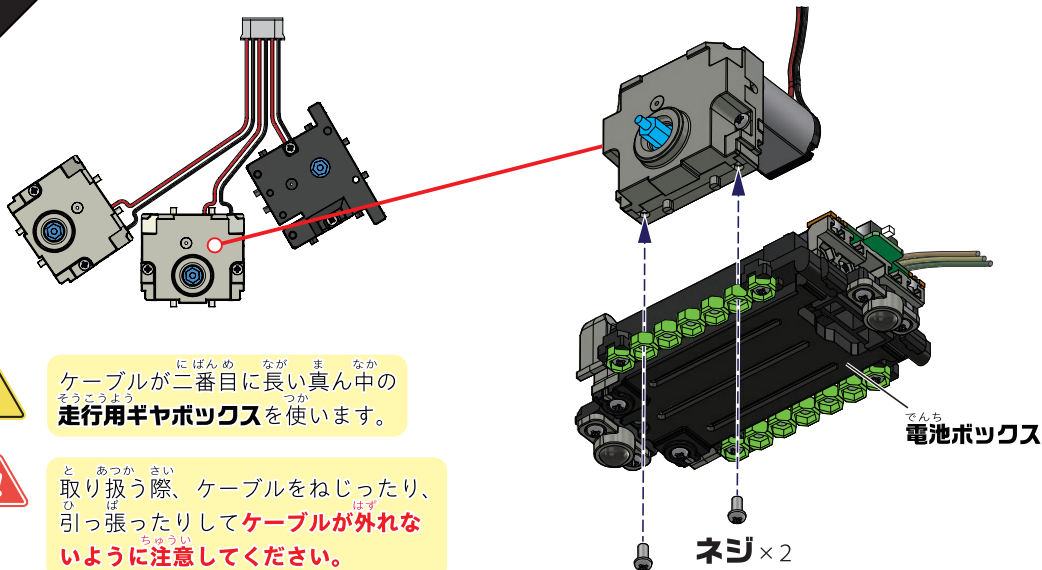


# ほん たい くみ たて 本体組立

ここまでにつく かくしゅ でんち きだ ぶひん  
こままでに作った各種ギヤボックスや電池ボックスを、切り出したユニバーサルプレートの部品を  
つか くみあわ ほんたいがぶん くた  
使って組合せ、ミニロボの本体部分を組み立てます。

1

しょう  
使用しないケーブルやギヤボックスは省略しています。

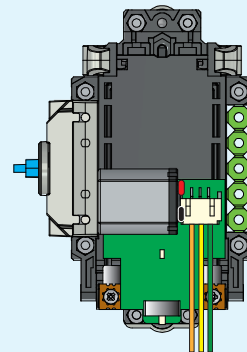


ケーブルが二番目に長い真ん中の  
走行用ギヤボックスを使います。



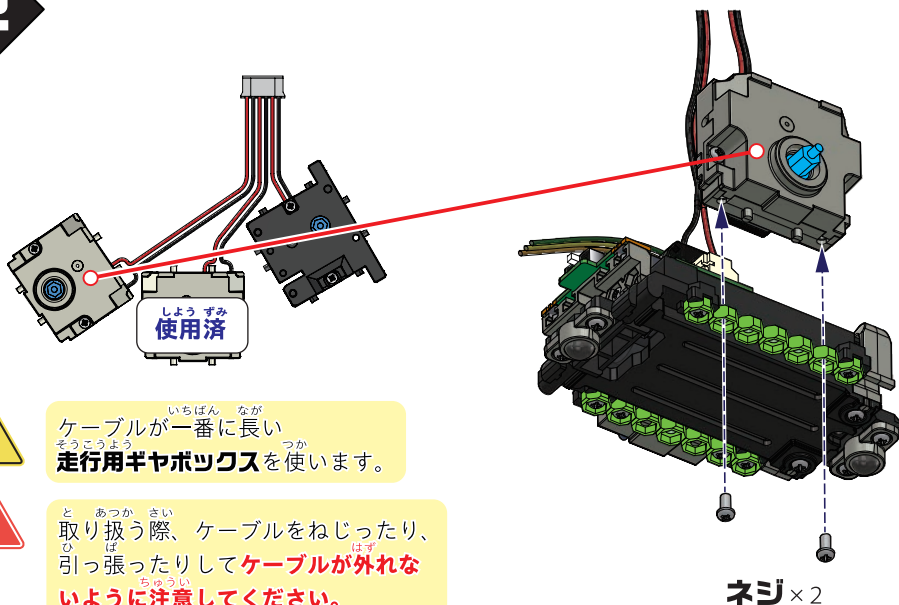
取り扱う際、ケーブルをねじったり、  
引っ張ったりしてケーブルが外れな  
いように注意してください。

とつ ご う え み ず  
取付け後、上から見た図



2

しょう  
使用しないケーブルやギヤボックスは省略しています。

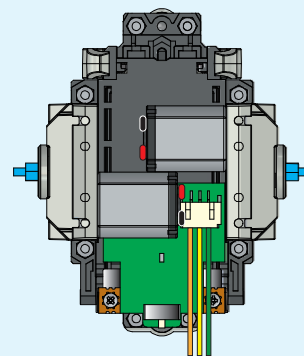


ケーブルが一番に長い  
走行用ギヤボックスを使います。



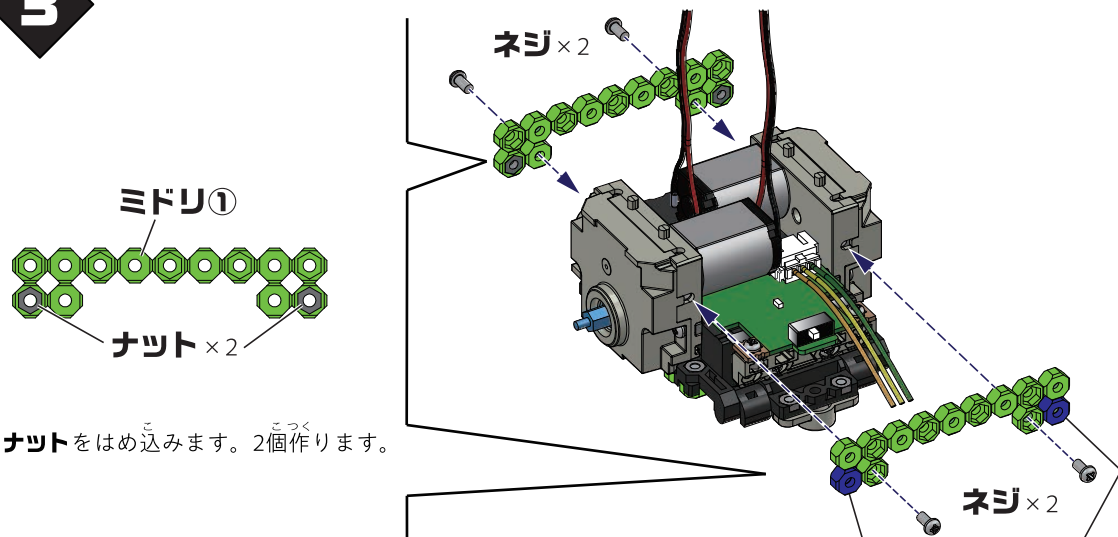
取り扱う際、ケーブルをねじったり、  
引っ張ったりしてケーブルが外れな  
いように注意してください。

とつ ご う え み ず  
取付け後、上から見た図



3

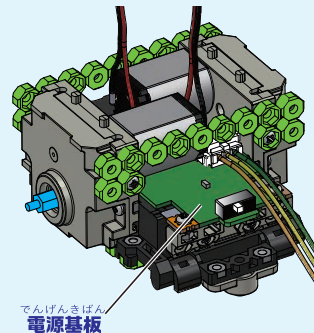
しょう  
使用しないケーブルやギヤボックスは省略しています。



ナットをはめ込みます。2個作ります。

とつ ご しょうたい  
取付け後のケーブルの状態

モーターのケーブルは上、電源基板  
のケーブルはミドリ①の下を通る  
ようにミドリ①を取付けます。



うらがわ  
裏側にナットが入っている箇所  
(ユニバーサルプレートを取付ける際は、はめ込んだナットが裏側になるように取付けます。)