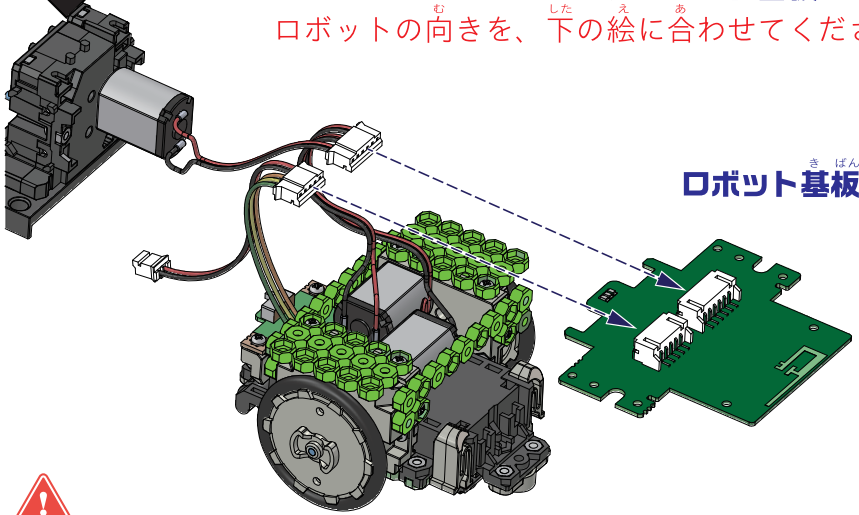


7

ロボット基板にコネクタをさし込みます。
コネクタをさし込む際は、ロボット基板と
ロボットの向きを、下の絵に合わせてください。

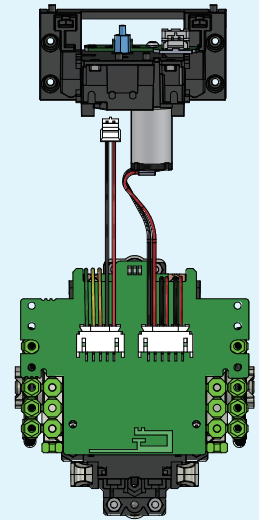


ロボット基板



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。

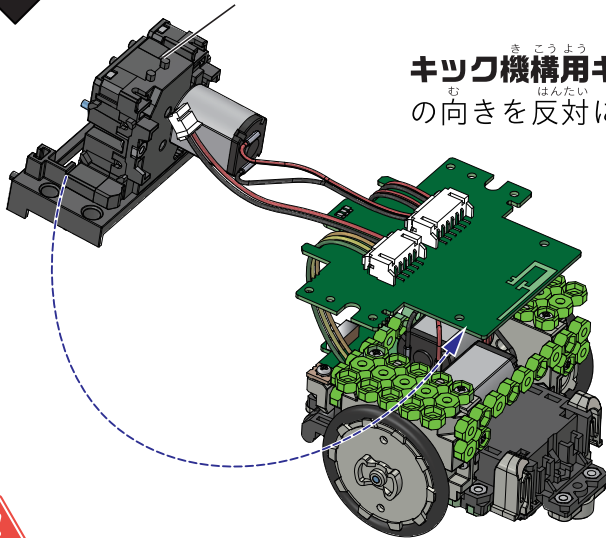
とつけ後、上から見た図



8

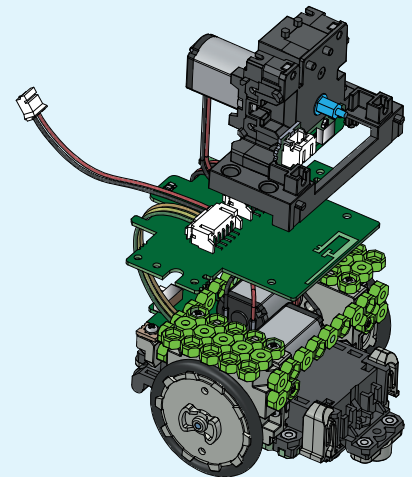
キック機構用ギヤボックス

キック機構用ギヤボックス
の向きを反対にする。



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。

む向き変更後

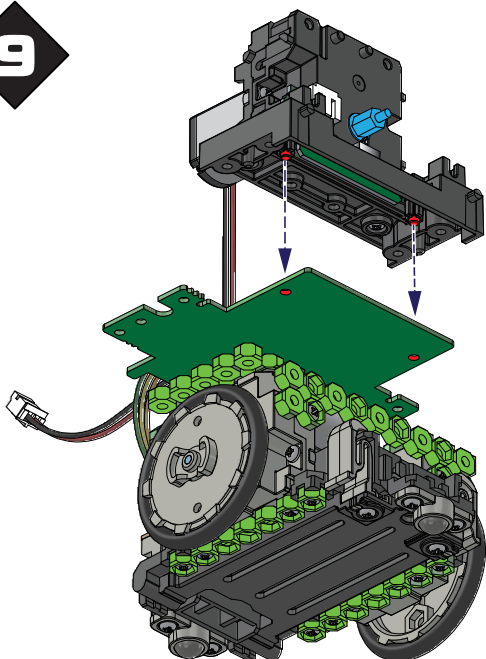


9

キック機構用ギヤボックス側の
突起をロボット基板の穴に
さし込みます。

(この状態ではまだ固定されていません。)

取り付け箇所を赤色で示しています。
(実物は赤色ではありません。)



さし込んだ状態

