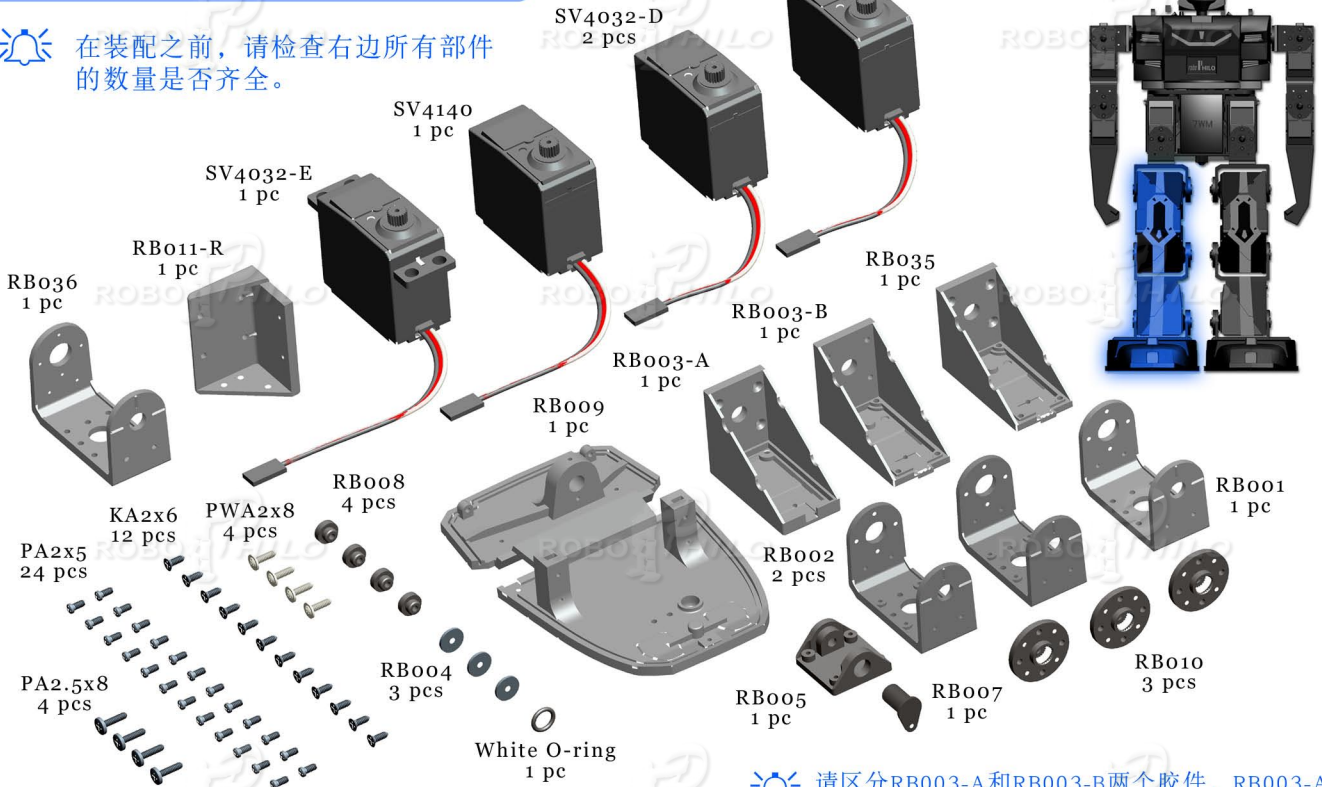


装配超智机甲的右腿

装配超智机甲右腿的配件

在装配之前，请检查右边所有部件的数量是否齐全。

将SV4140和两个SV4032-D舵机的承托座剪去。



为了能配合较大SV4140舵机使用，胶件RB036比RB001长。

为了能配合较大SV4140舵机使用，胶件RB035比RB003-A长。

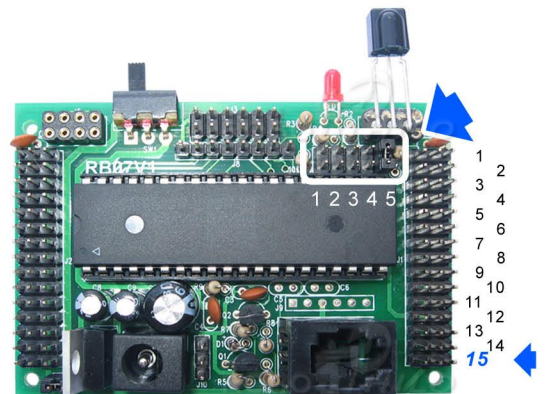
请区分RB003-A和RB003-B两个胶件，RB003-A的螺丝是由内向外的，RB003-B的螺丝是由外至内的，请小心留意。

请区分RB001和RB002两个胶件，只有在RB002胶件内部有4个螺丝垫圈，RB001则没有。

装配左脚

步骤 1 将2位跨接器由插槽5插到插槽1。请确保舵机在插入到插槽15时，电源开关是在关闭的状态，将左脚掌舵机插入15号插槽并连接电池。

步骤 2 连接完成后开启电源，电路板上的红色指示灯会亮起和SV4032-E舵机会在几秒钟后自动移动到90°的位置及停止运行。



用延长导线连接电池3位排线的插座。 留意黑色线是最靠近电路板边。

步骤 3 SV4032-E与RB005结合后尽量令它们保持平行，或许不能结合得平行，不要紧我们将会再微调时将它纠正。

