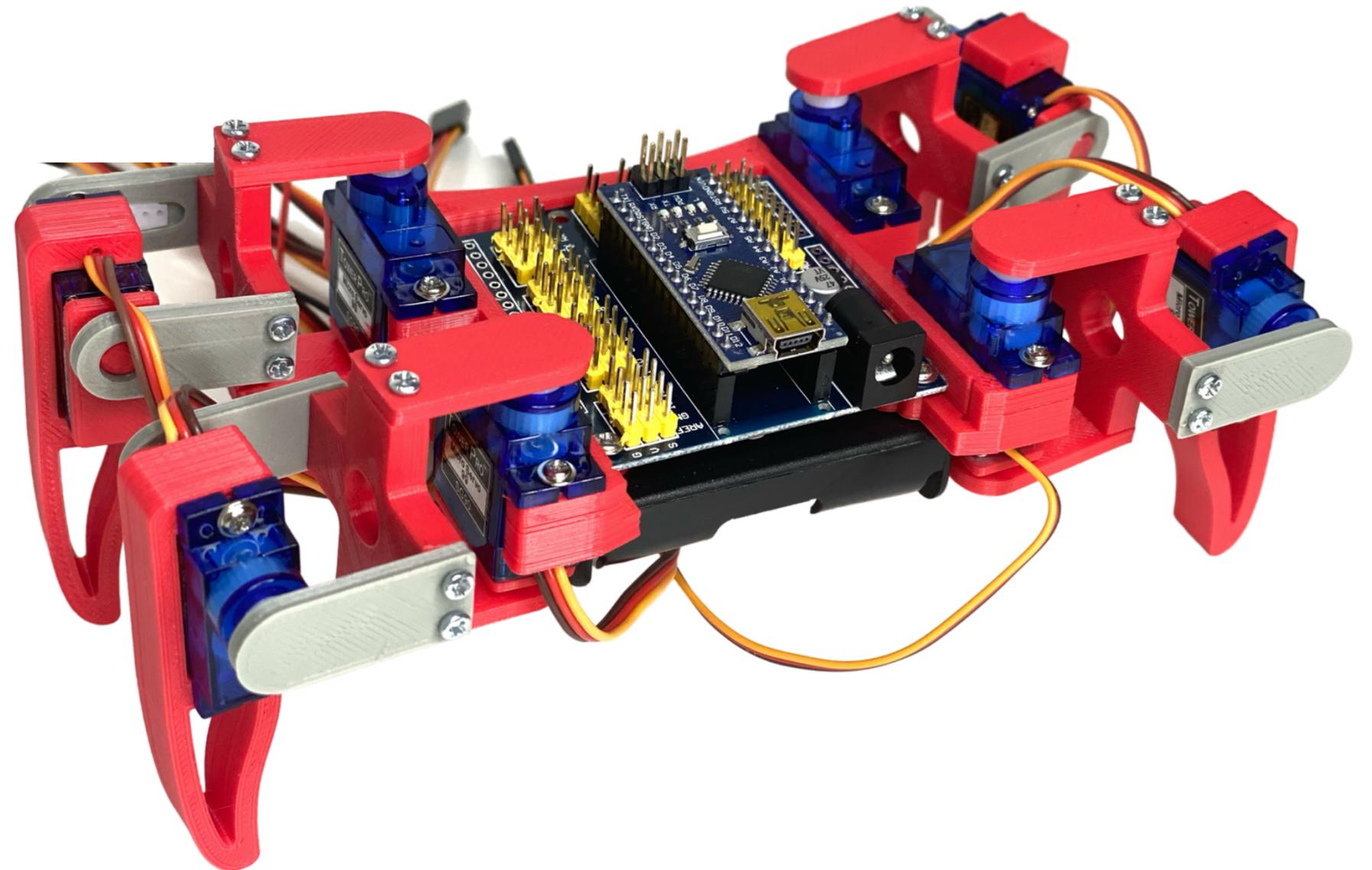
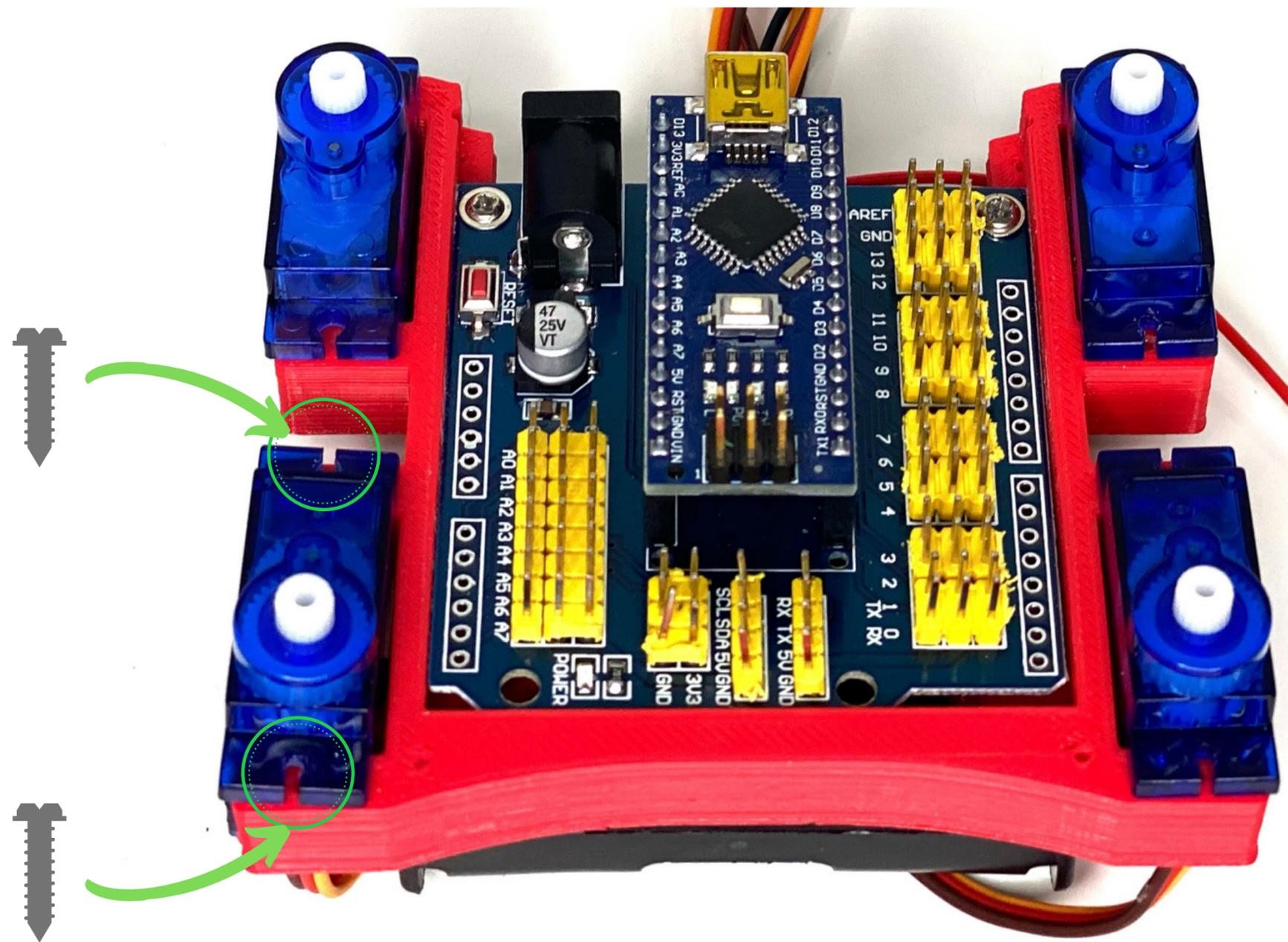


# Сборка робота-паука Квадропод





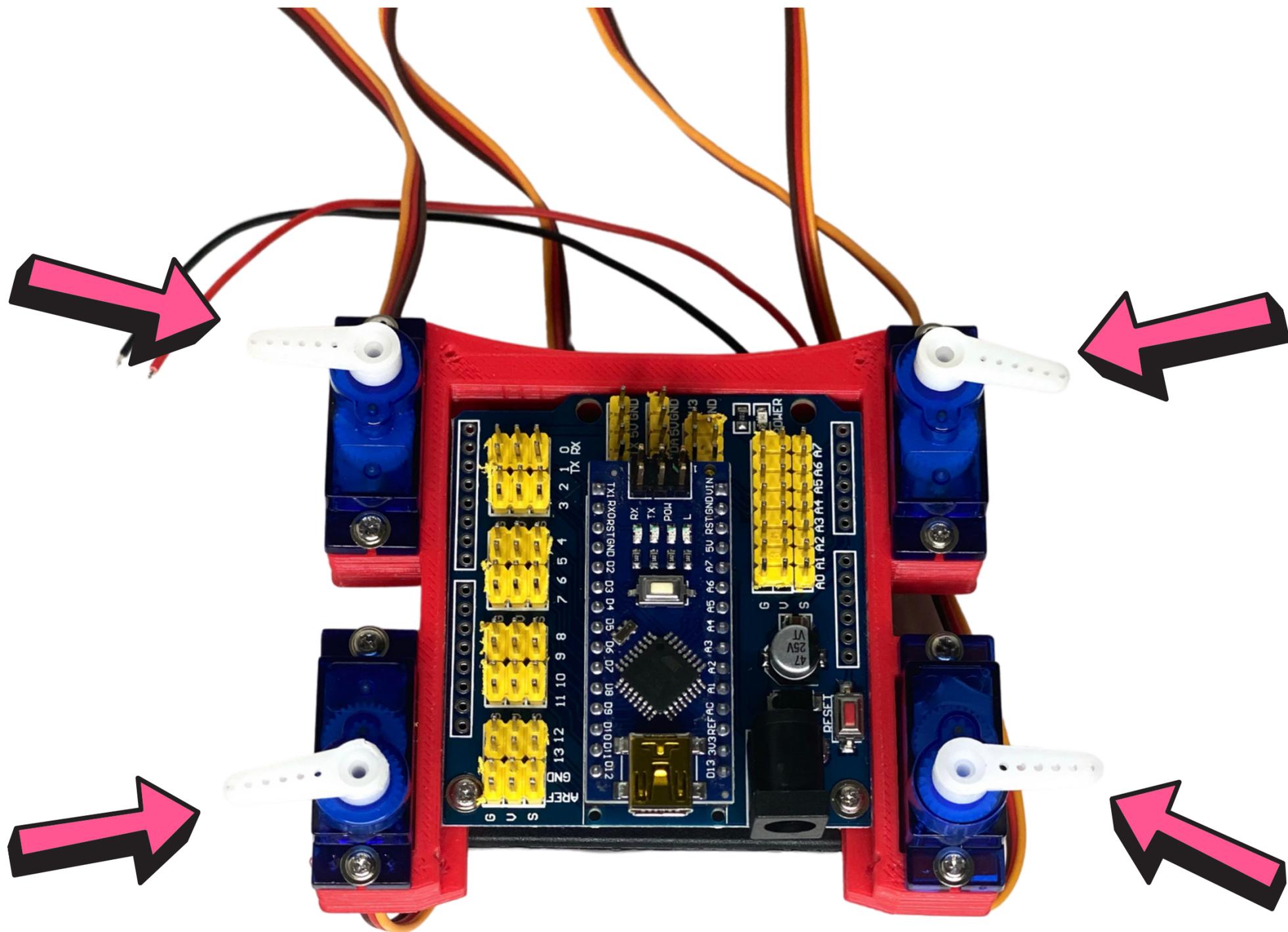
# Шаг 1

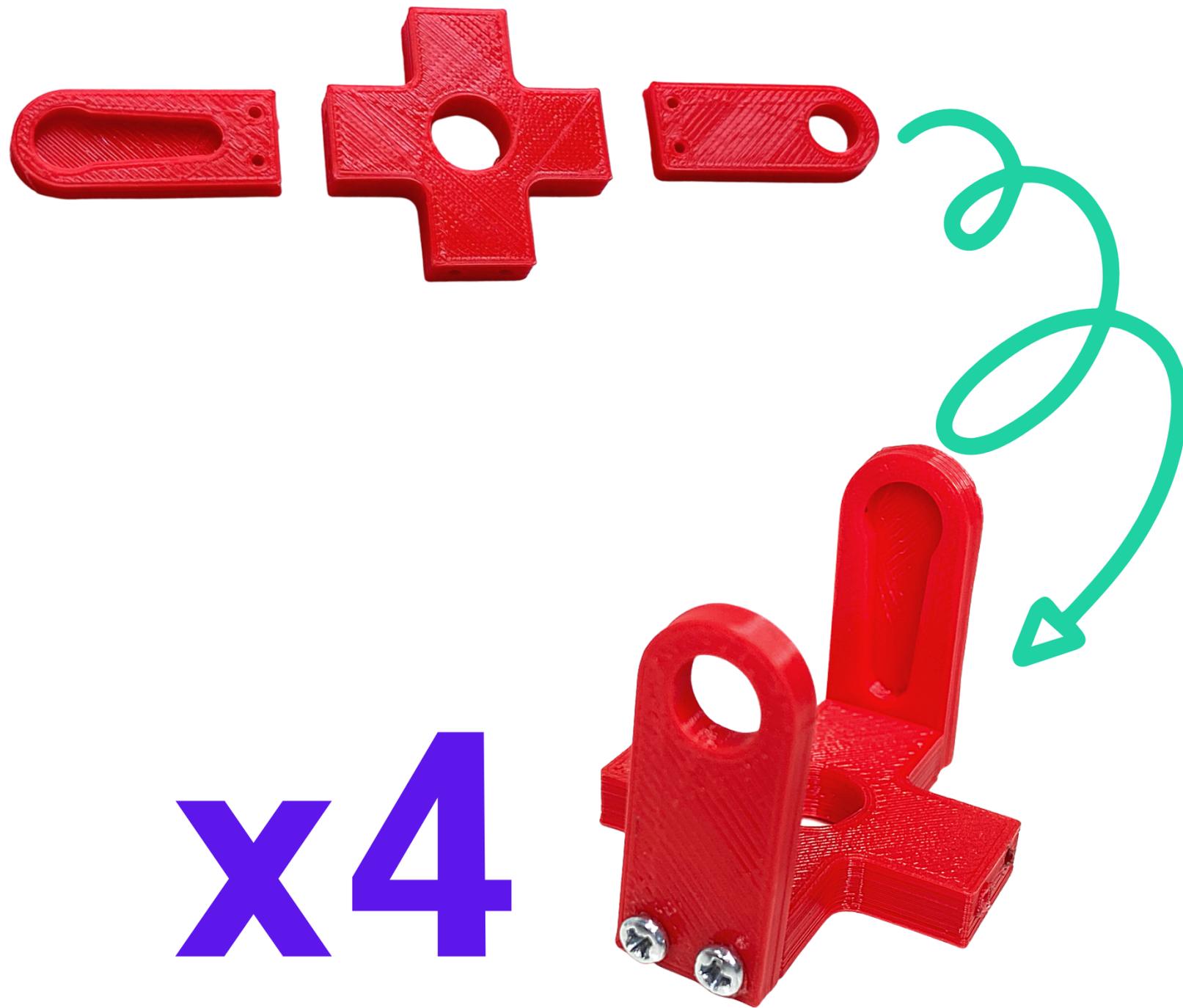
Каждый сервопривод закрепляем 2-мя длинными винтами из его упаковки

## Шаг 2

Наденем белые редукторы на вал каждого сервопривода

Правильное расположение будем настраивать с помощью калибровки сервоприводов с компьютера (см. инструкцию "Калибровка квадропода")





## Шаг 3

Нужно собрать **4** крестовины, соединив их с **2-мя** крепёжными деталями

На каждую деталь используем **2** болтика

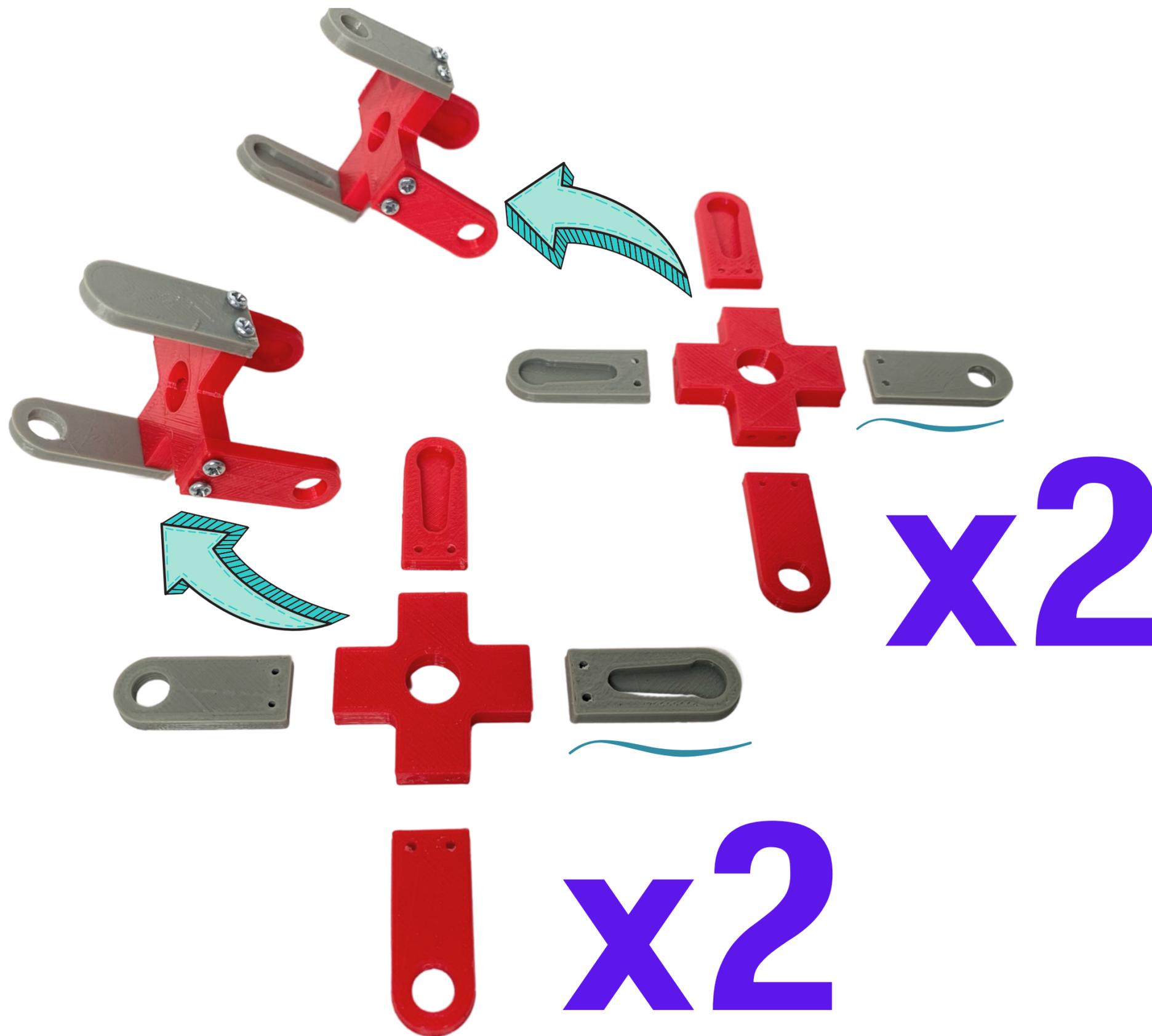


Отверстие для редуктора смотрит **внутрь** крестовины

# Шаг 4

Установим 2 другие крепёжные балки так, что бы получилось 2 пары крестовых деталей

Используем болтики



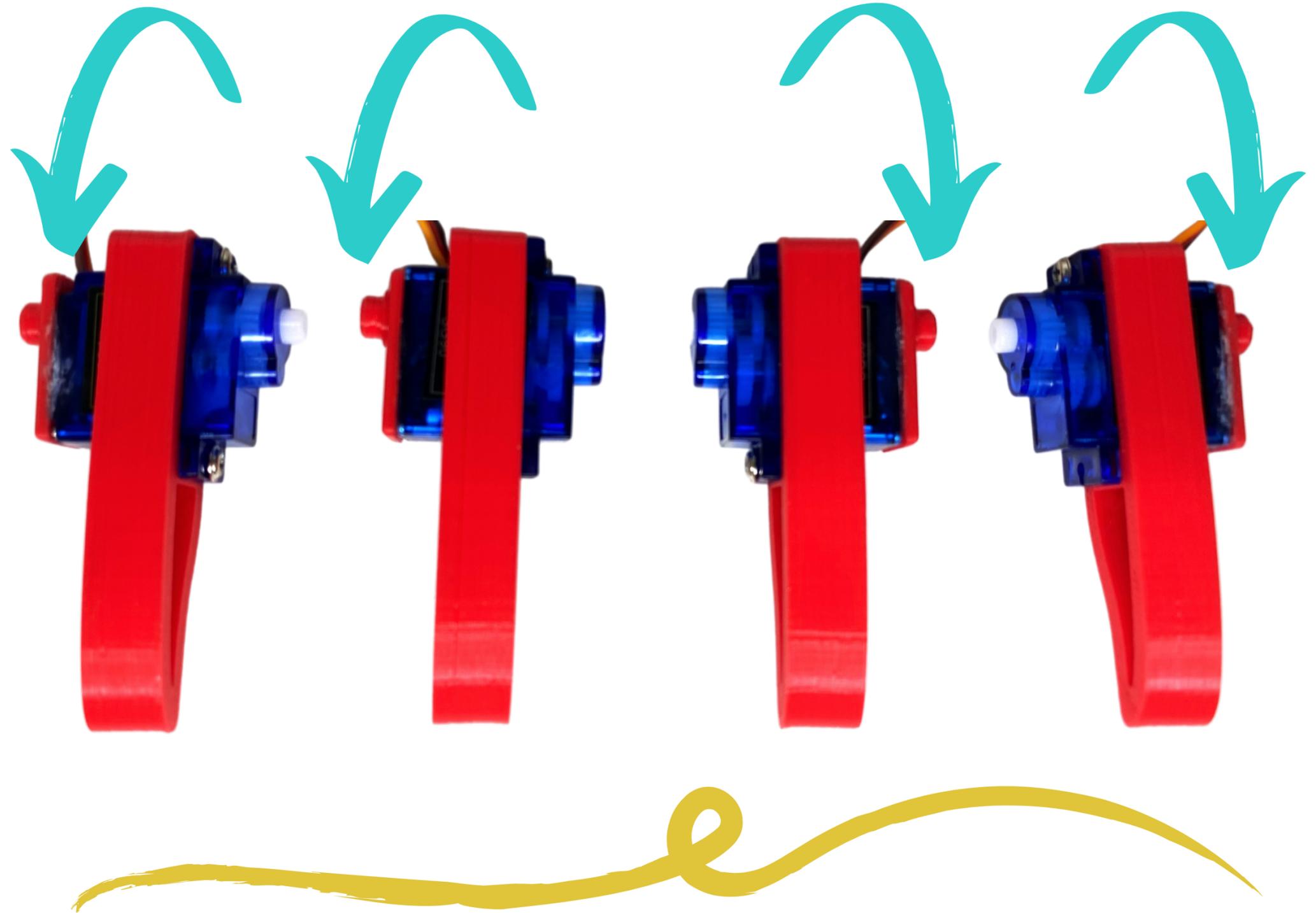


## Шаг 5

Правильно собранный набор  
из 4-х крестовин выглядит  
как на рисунке

# Шаг 6

Соблюдая указанное направление, устанавливаем сервопривод в каждую "ногу"





## Шаг 7

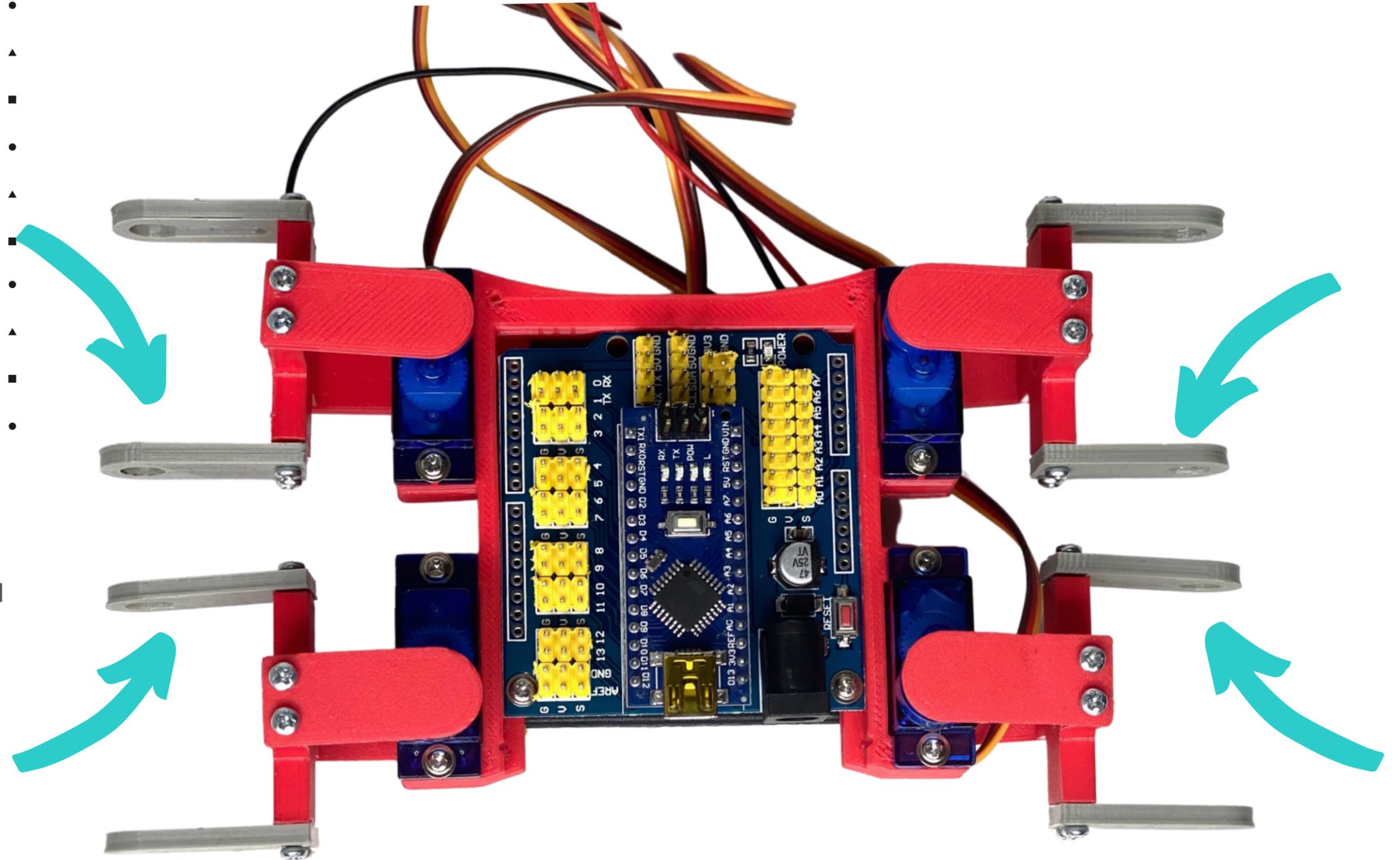
Надеваем редукторы на валы сервопроводов в ногах робота-паука

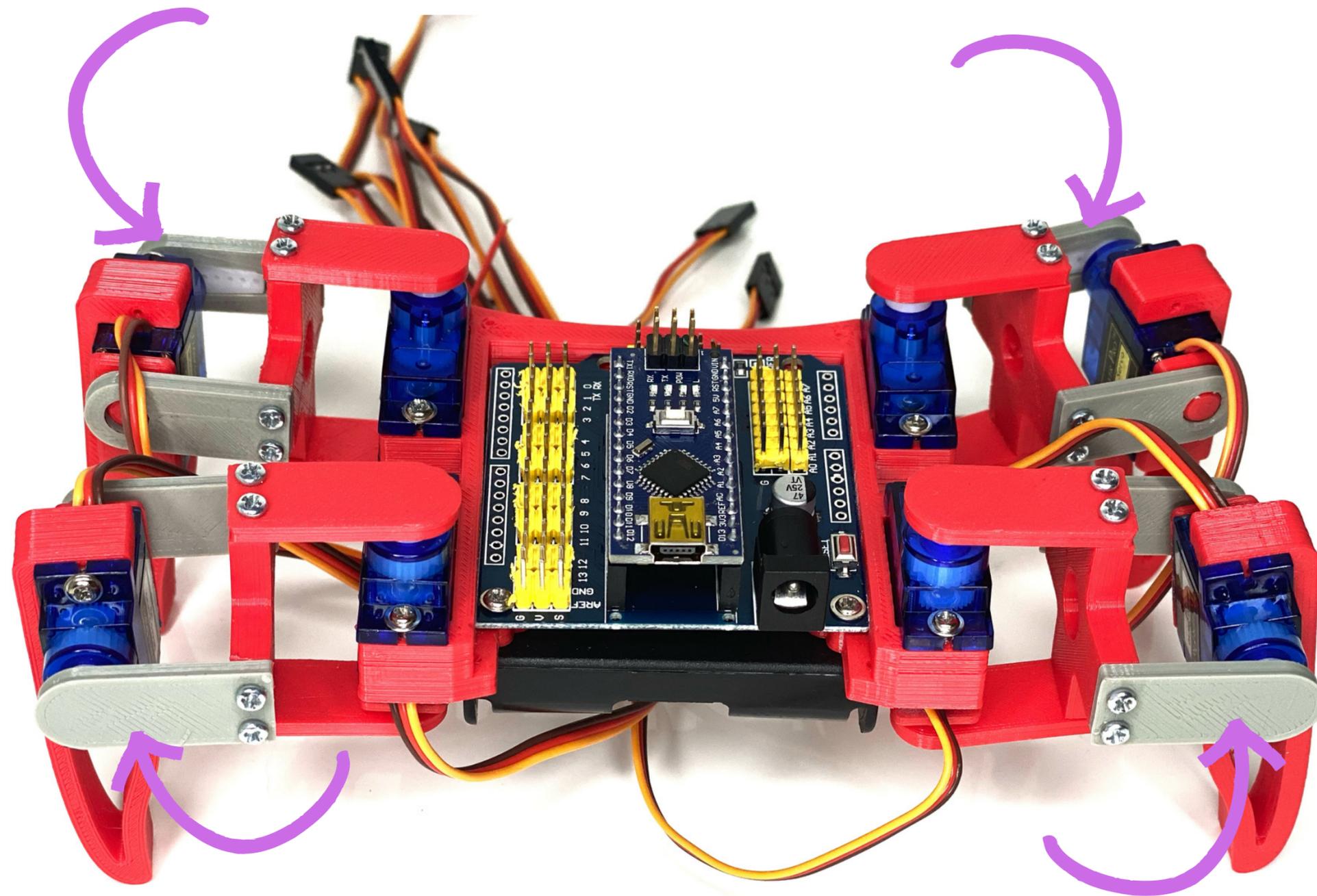
Фиксируем сервоприводы 2-мя длинными винтами из его упаковки

# Шаг 8

Надеваем собранные нами крестовые крепёжные детали на валы сервоприводов

Крепёжные детали с отверстием должны находится ближе к центру робота





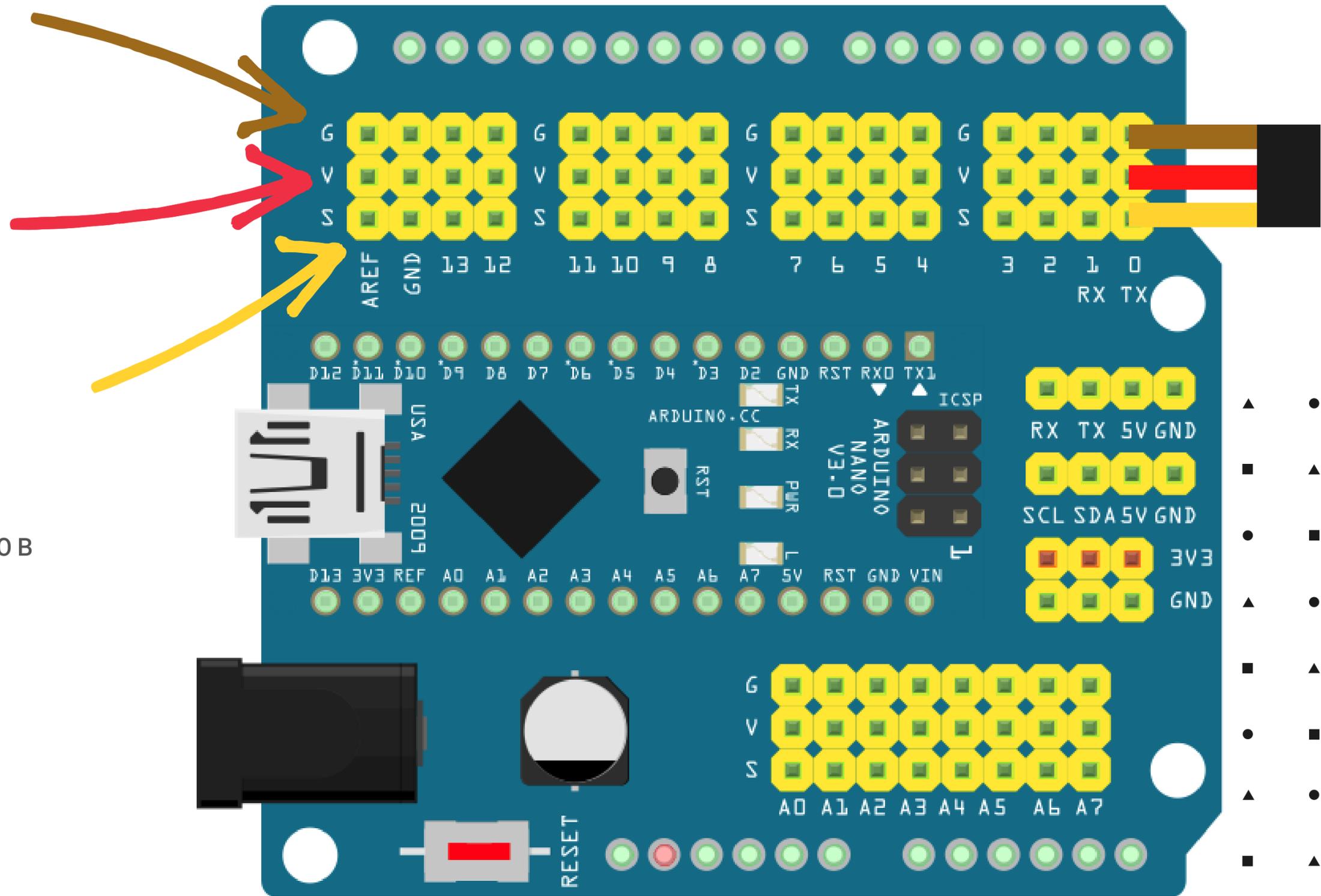
## Шаг 9

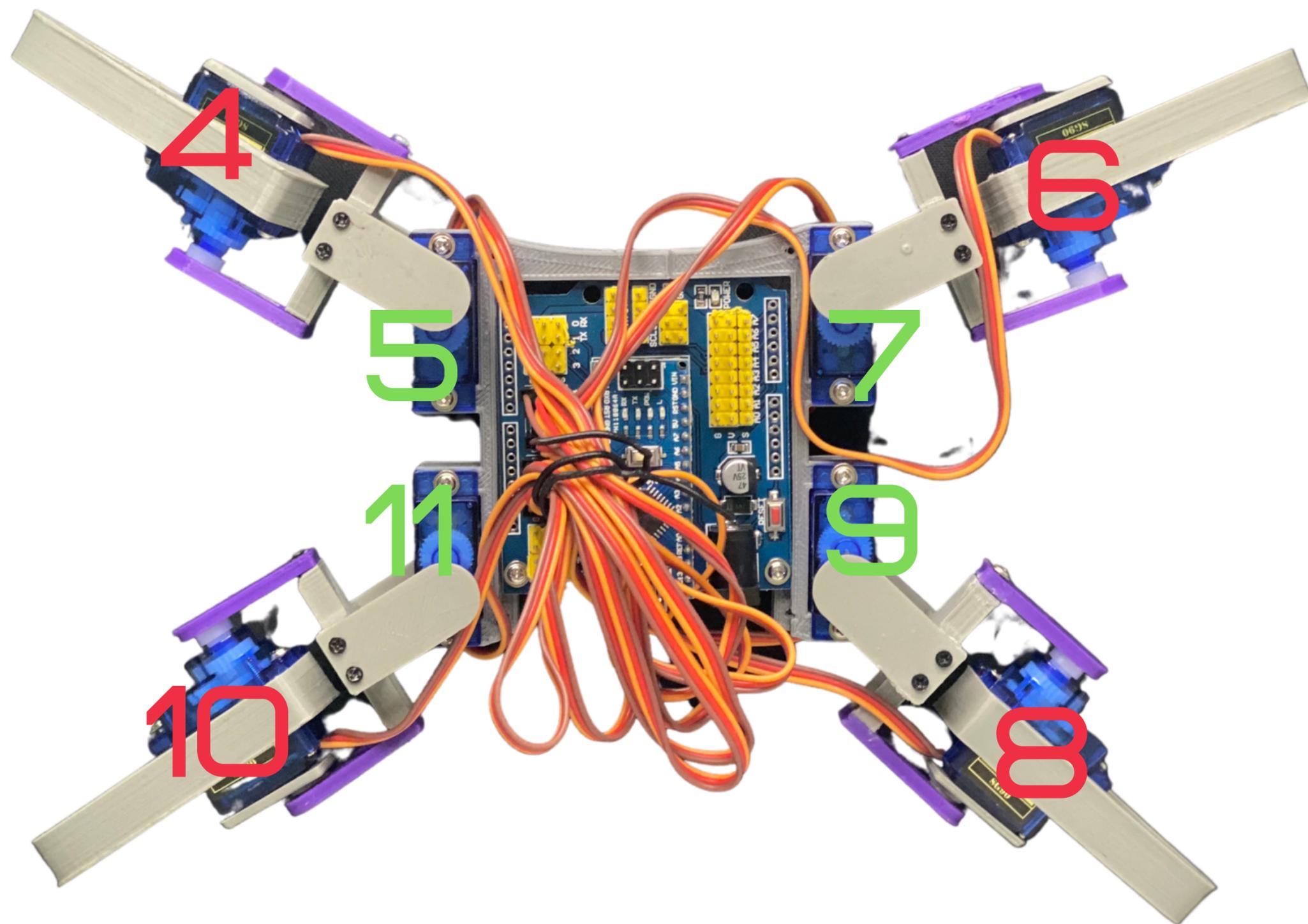
Устанавливаем окончания ног  
робота-паука  
в предназначенные для них  
отверстия

# Шаг 10

Подключать сервоприводы  
стоит соблюдая цвета проводов

Оранжевый в ряд S  
Красный в ряд V  
Коричневый в ряд G





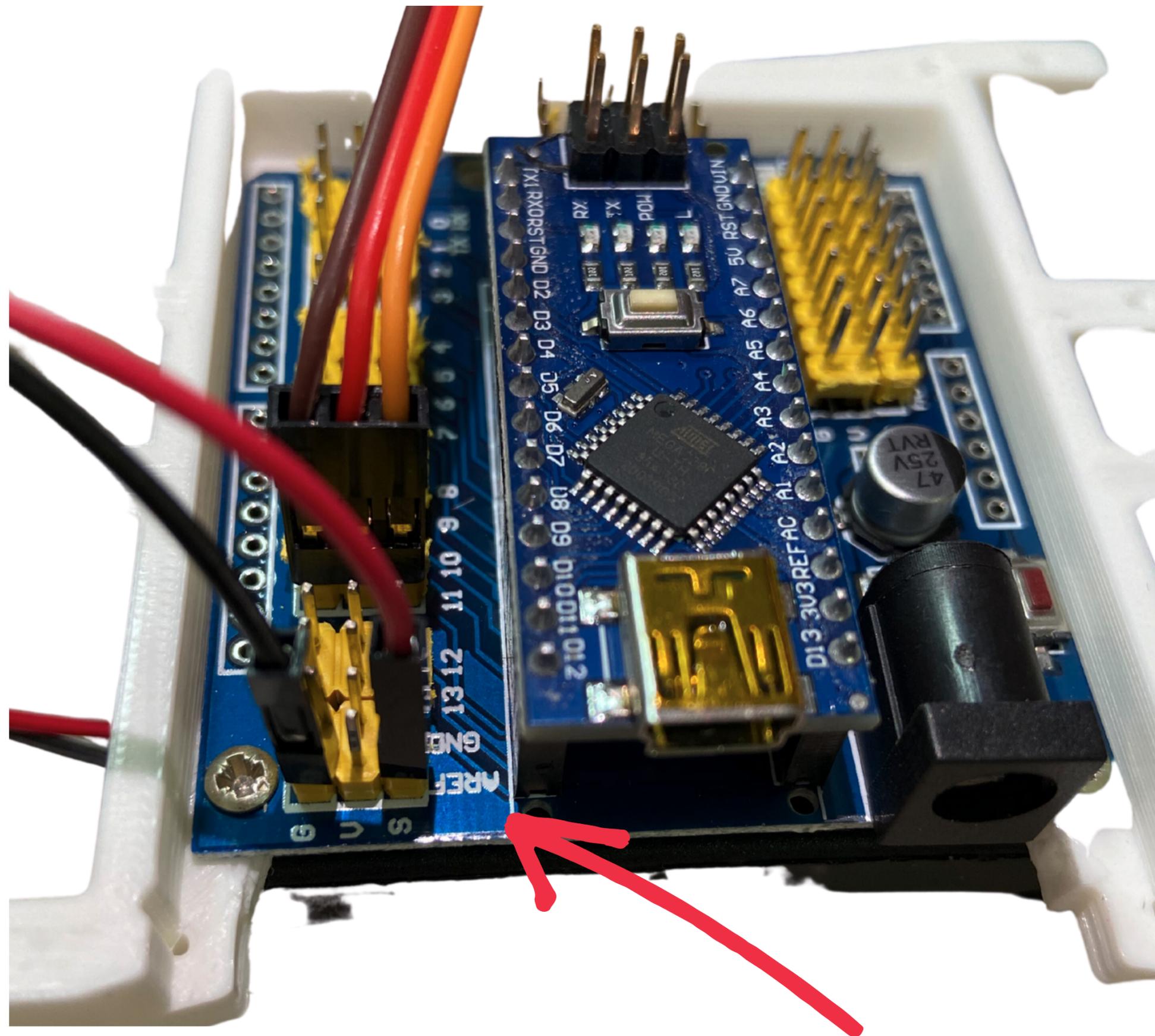
# Шаг 11

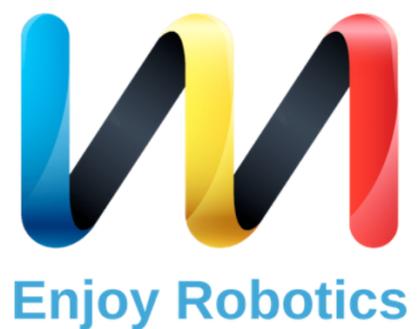
Втыкаем шлейфы сервоприводов в плату, соблюдая нумерацию: сервопривод с номером 4 в 4 порт, сервопривод с номером 5 в 5 порт и так далее

# Шаг 12

Подключим автономное питание робота

Черный в любой пин ряда G  
**Красный** в AREF пин





**Поздравляем!**  
**Можно переходить**  
**к калибровке**

