

# 01



## 코끼리로봇

코끼리의 모양을 형상화한 모델로 1개의 모터를 이용하여 코끼리의 걷는 모습을 흉내 낸 것으로 회전운동에서 직선운동으로 어떻게 바뀌는지에 대한 자세한 학습을 하기 위한 로봇입니다.

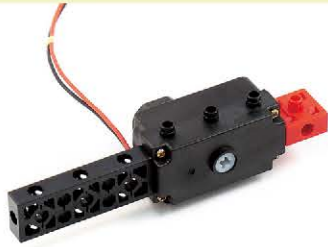


코끼리로봇 부품리스트 | 구조물을 만들어 봅시다.

굵은블기 수평셀 (2)	굵은블기 적각셀 (1)	8블기셀 (8)	7블기셀 (9)	4블기셀 (10)	6블기셀 (6)	2블기셀 (6)	기본셀 (7)	2단셀 (10)	1단셀 (2)	골절셀 (8)	연결셀 (10)	삼각셀 (2)
24톱니기어 (2)	12톱니동근 기어 (4)	36톱니동근 기어 (4)	짧은연결잭 (12)	중간연결잭 (11)	긴연결잭 (2)	적각연결잭 (4)	축23 (1)	축45 (11)	축64 (2)	간전지 6V 케이스 (1)	DC모터 (1)	MAIN (1)
연결잭 (1)												

1 ★★★

- ×1
- ×1
- ×1

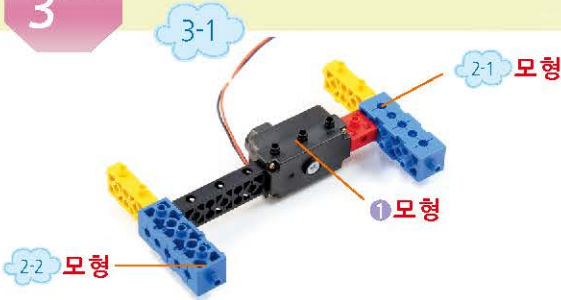


2 ★★★

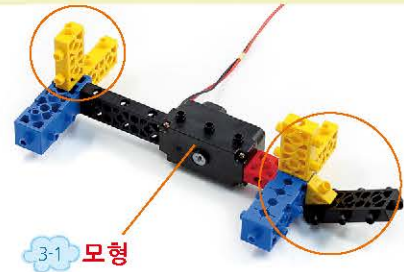
- ① ×1
- ② ×1
- ×2



3 ★★★



- ×2
- ×1
- ×1

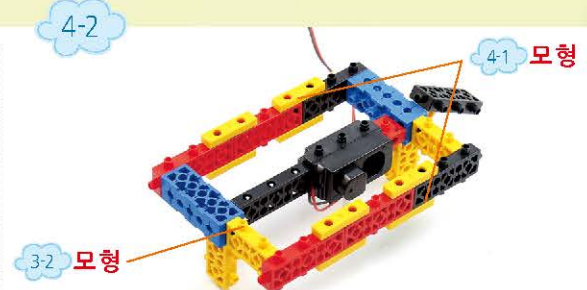


4 ★★★

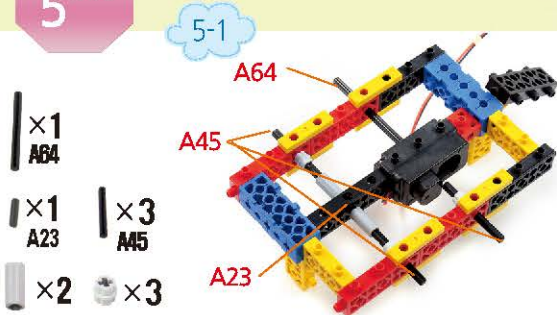


- ① ×4
- ② ×2
- ×8

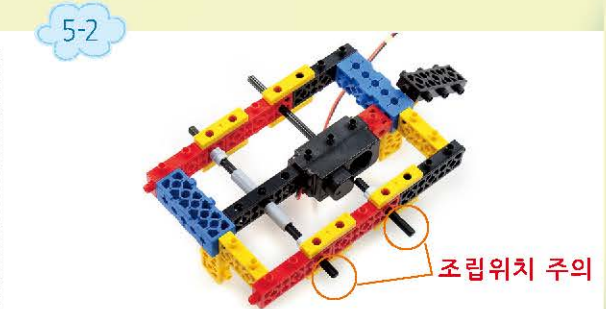
같은 모형 2개를 만들어 줍니다.



5 ★★★



- ×1 A64
- ×1 A23
- ×3 A45
- ×2
- ×3



6\*\*\*

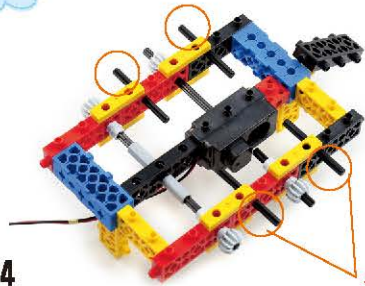
6-1



반대편도 같은 방법으로 조립합니다.

×4 ×4

6-2

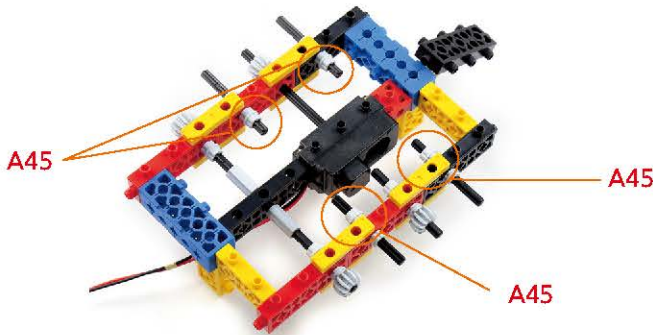


×4  
A45

6-3 참고

조립위치 주의

6-3



A45

A45

A45

×4

×4



안쪽



바깥쪽

7\*\*\*

7-1

×4 ×4

×4 ×4

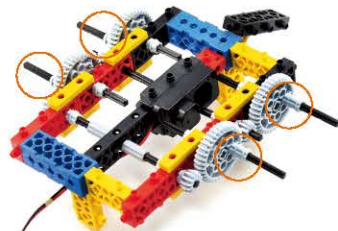
×4  
A45

같은 모형 4개를 만들어 줍니다.



A45

7-2



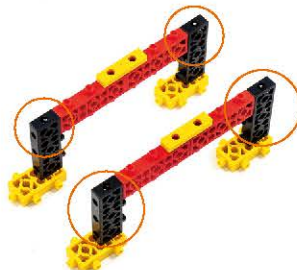
※ 축위치는 반대편 모형과 위치가 반대로 되게 조립합니다.

8\*\*\*

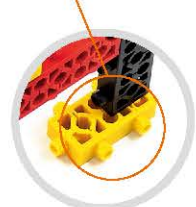
×2

×2 ×4

×4 ×2



조립위치 주의



9\*\*\*

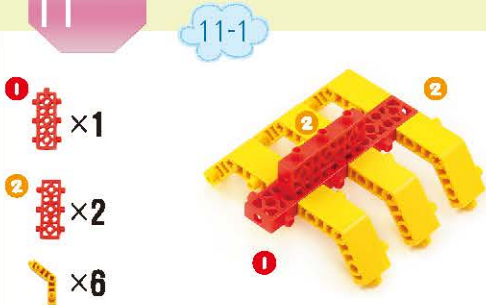


그림 7-2번과 8번에서 만든 모형을 조립합니다.

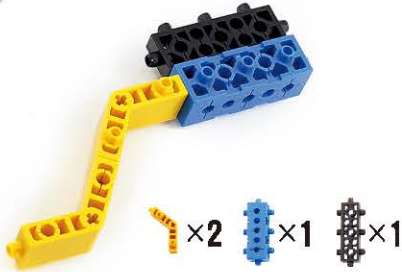
10\*\*\*



11\*\*\*



12\*\*\*



13\*\*\*



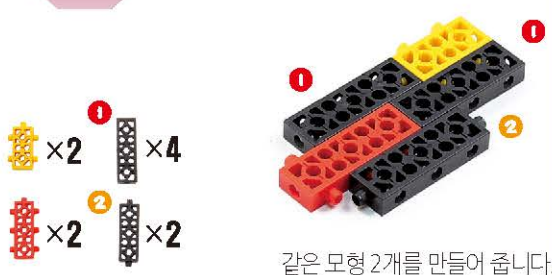
14\*\*\*



15\*\*\*



16\*\*\*



17\*\*\*



18\*\*\*



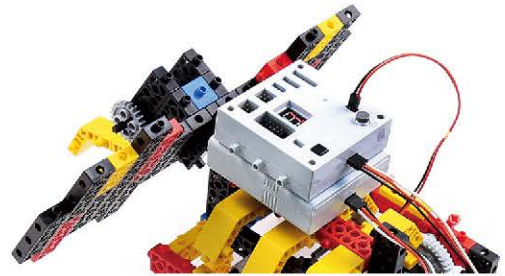
19\*\*\*



20 ★★★

-  ×1
-  ×1
-  ×1

그림 19번 모형과 조립합니다.



21 ★★★

완성



※ 동작모드 설정

전진	ID 0	후진	ID 1
			

토리  
생각상자

