

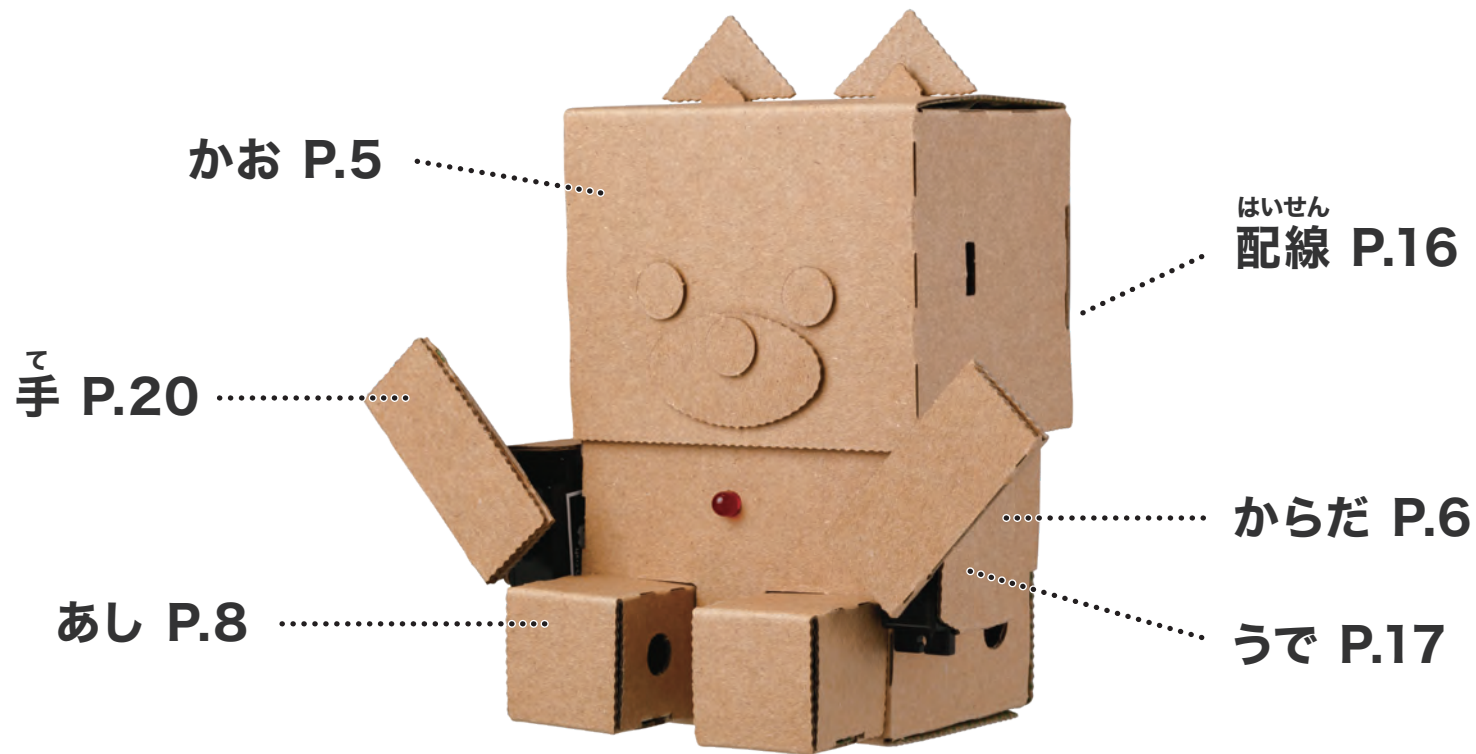
エムボット プラス  
**embot +**

---

**組み立てマニュアル**



# もくじ 目次



でんち い かた  
電池の入れ方… P.3

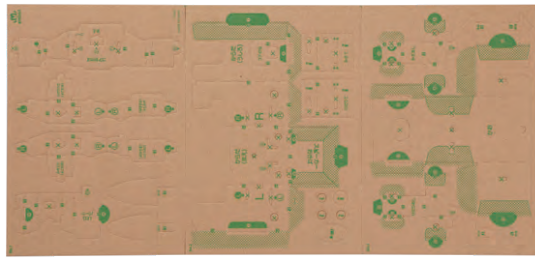
ダンボールのマーク… P.4

うまくいかない<sup>とき</sup>時は … P.28

つく おわ  
作り終わったら … P.31

# 足りない物はないかな？

## セット内容



ロボット本体用ダンボール…1枚



embot+ コア (バッテリーボックス)…1個



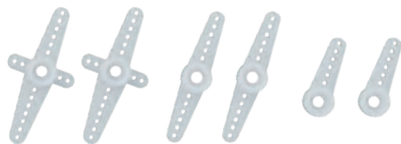
サーボモーター…2個



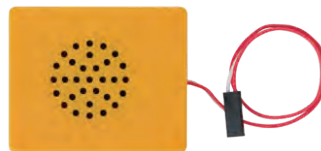
LEDライト…2個



ブザー…1個



サーボモーター用パーツ…6個 (3種類各2個)

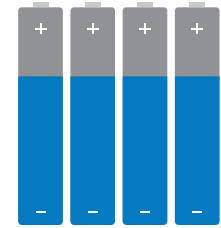


スピーカー…1個

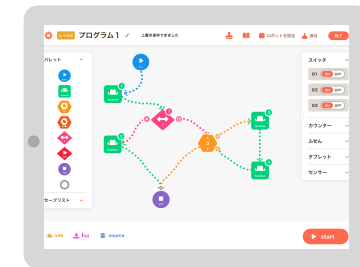
## 用意するもの



のり × 1



単4乾電池 × 4



タブレット (オススメ) or スマホ × 1

先の細いもの × 1

※ embot+ ではなく embotでも使えます

# でんち い コアに電池を入れよう

1



さき ほそ あな  
先の細いもので穴を  
お  
押しながらふたを  
よこ  
横にスライドさせる

2



+と-の向きに気をつけて  
たん かん でんち ほん い  
単4のアルカリ乾電池4本を入れる

3



でんち い よこ  
電池を入れたら、ふたを横に  
スライドさせて閉めよう

でんげん  
電源は、まだ  
き  
切っておこう

すいしょう じゅうでんしき でん ち  
推奨の充電式電池

たん がた かん でんち  
単4形アルカリ乾電池のかわりにパナソニック製充電式電池が使用できます。  
えねるーぶ ちゅうでんしき べつ う えぼるた  
エネルギー・充電式エボルタ (別売り) 「eneloop」「EVOLTA」はパナソニックグループの登録商標です。

# ダンボールのマークを確認しよう かくにん



… たに お 谷折り

たに お すべて谷折りで く た 組み立てられるよ!



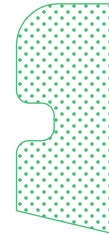
… さしこむ



… ぬく



… ぬ のりを塗ろう



… おな かたち かさ 同じ形を重ねよう



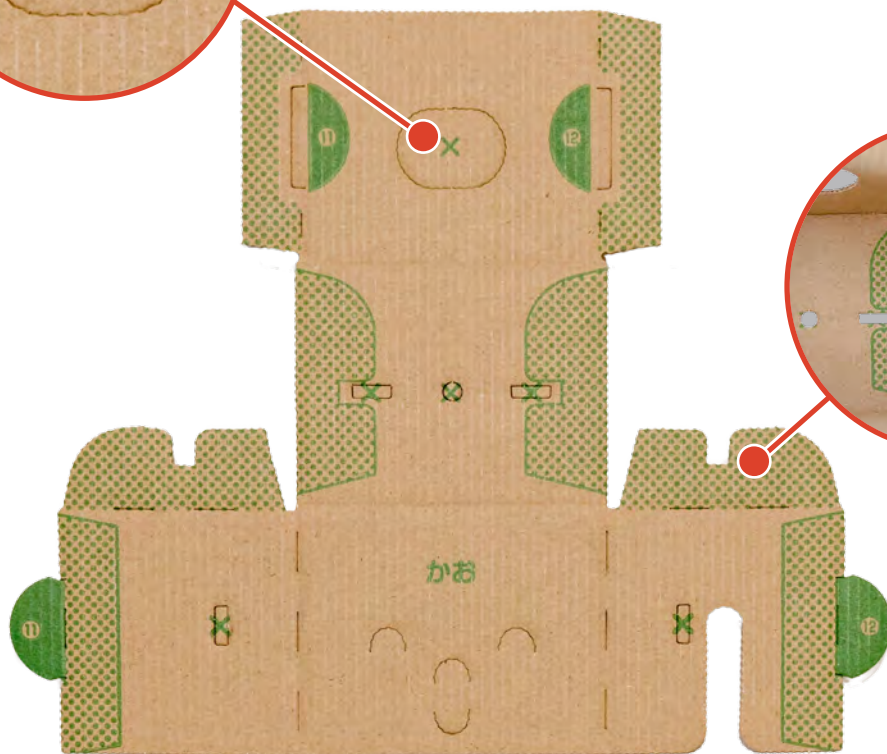
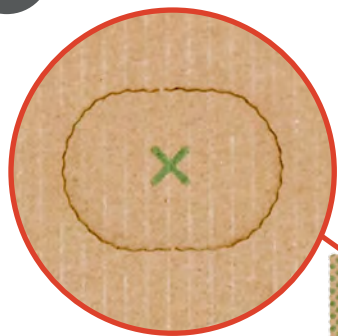
… おな さ 同じマークに差そう

# かおをつくらう

1

✕ マークのある部分を<sup>お</sup>押し<sup>ぬ</sup>て抜こう

ボールペンなどを<sup>つか</sup>うと<sup>ぬ</sup>きやすいよ!



<sup>おな</sup> 同じ形を<sup>かた</sup>かさ<sup>かさ</sup>重ねよう

2

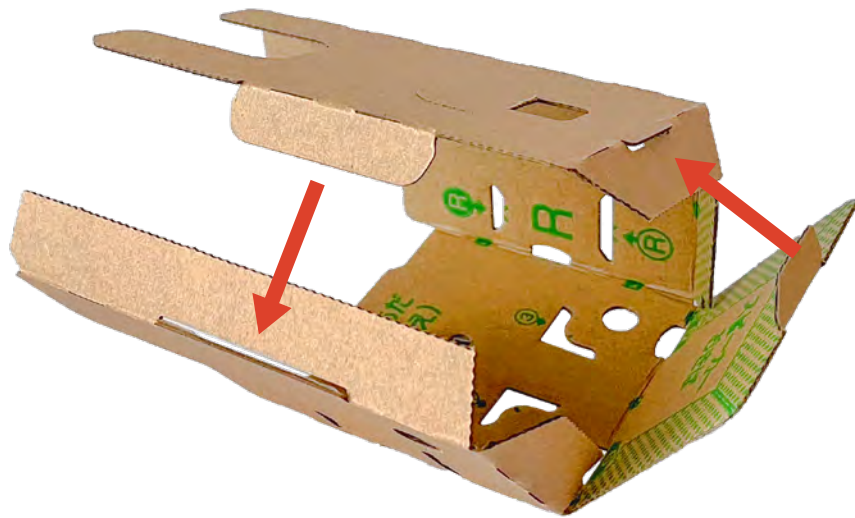
<sup>かんせい</sup> かの完成!



<sup>みどりいろ</sup> 緑色が、すべて<sup>み</sup>見えなければ<sup>おーけー</sup>OK

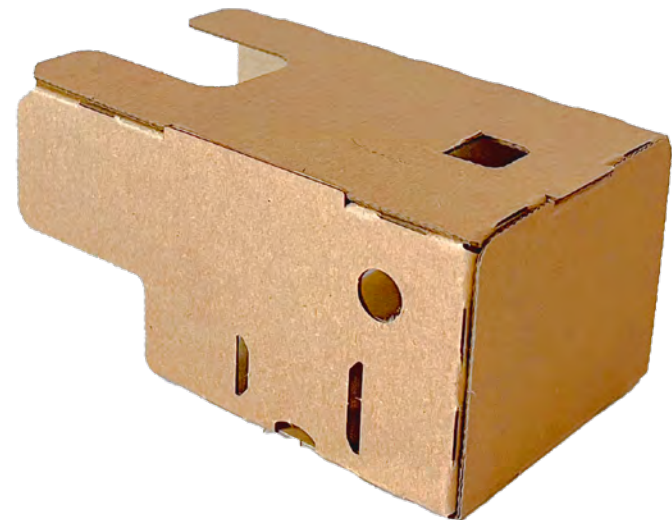
# からだ を<sup>つく</sup>作るう

1



からだ を<sup>く</sup>組み<sup>た</sup>立てよう

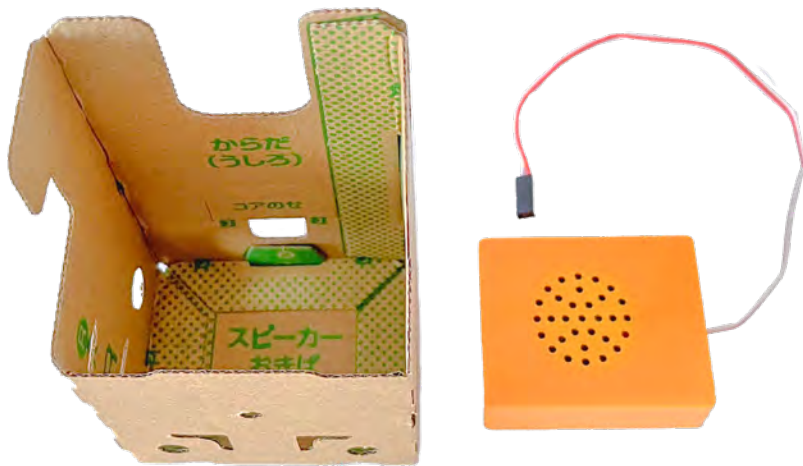
2



からだ の<sup>かんせい</sup>完成!

# からだ にスピーカーを入れよう

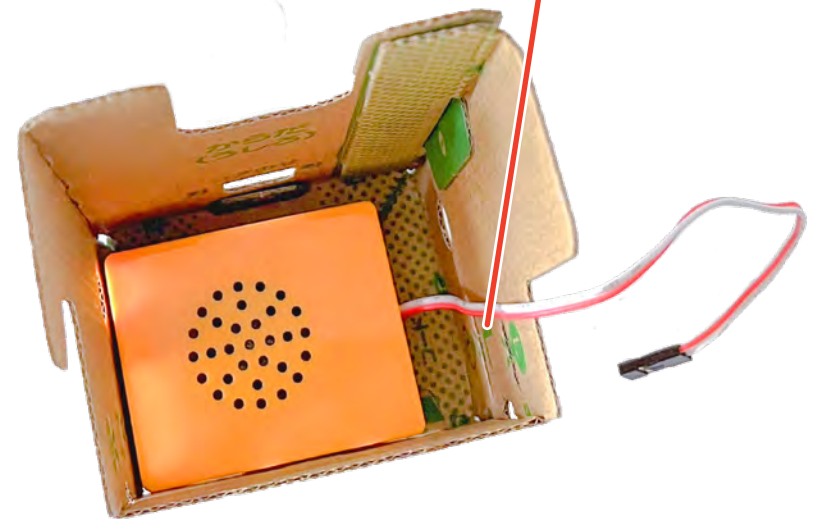
1



からだ にスピーカーを入れよう

2

! コードの位置は写真とおなじようにしているかな?



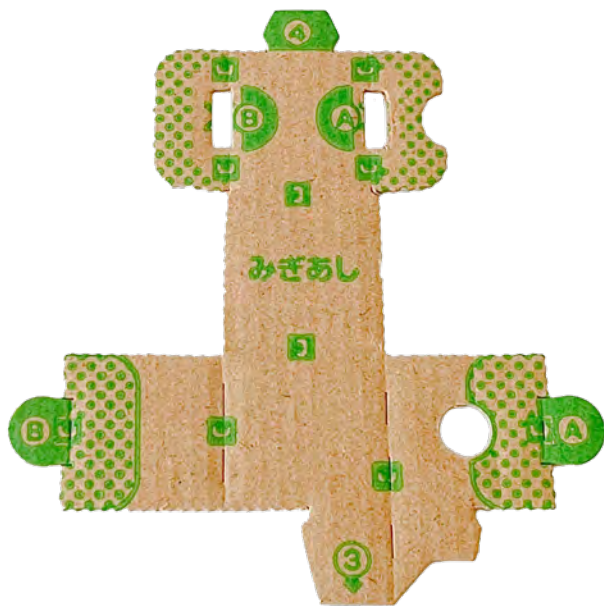
かんせい  
完成!

※ えむぼっと つか ばあい つぎ すす embot を使う場合は次のページへ進もう



# みぎあし ひだりあし をつくろう

1



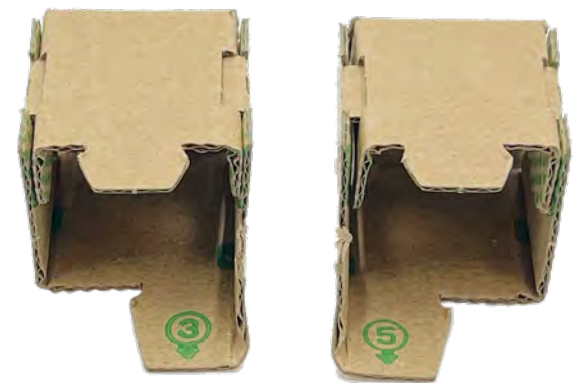
みぎあし を  
く た  
組み立てよう

2



おな  
同じマークのあるところに  
さ こ  
差し込もう

3



はんたい おな  
反対のあし も同じように  
く た かんせい  
組み立てたら、完成!

# あしをからだにとりつけよう

1



にかしよ  
二箇所をしっかりと  
差し込もう

からだにあしを  
差し込もう

2



うえ  
み  
ず  
上から見た図

かんせい  
完成!

しゃしん  
写真のようにあしのツメで  
スピーカーをおさえているかな?

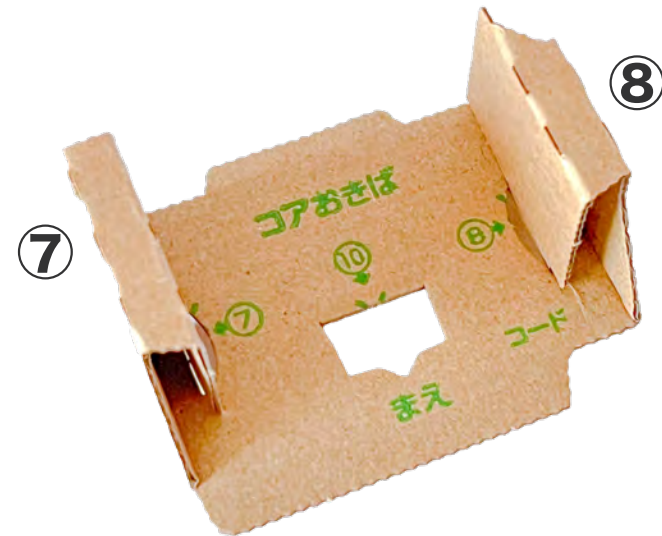
# コアおきば を組み立てよう

1



コアおきば を組み立てよう

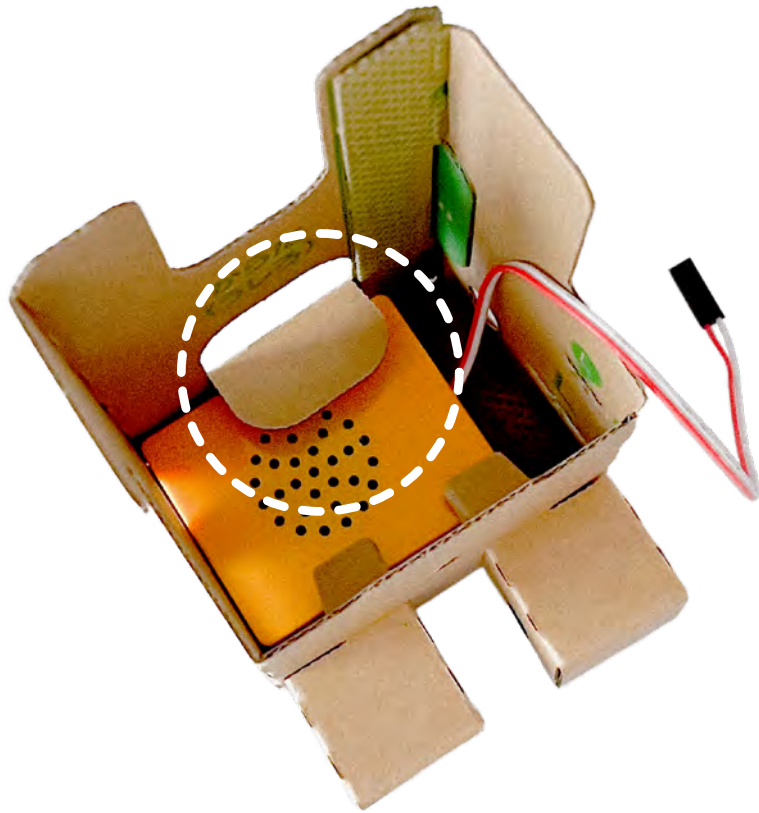
2



⑦⑧を差し込もう

# コアおきば を からだ に入れよう

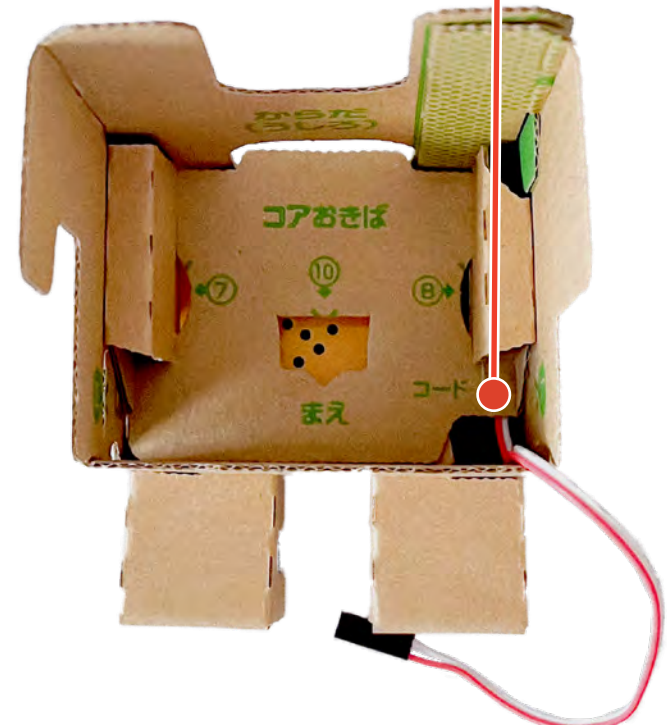
1



からだ の うしろにある  
コアのせ を倒<sup>たお</sup>しておく

2

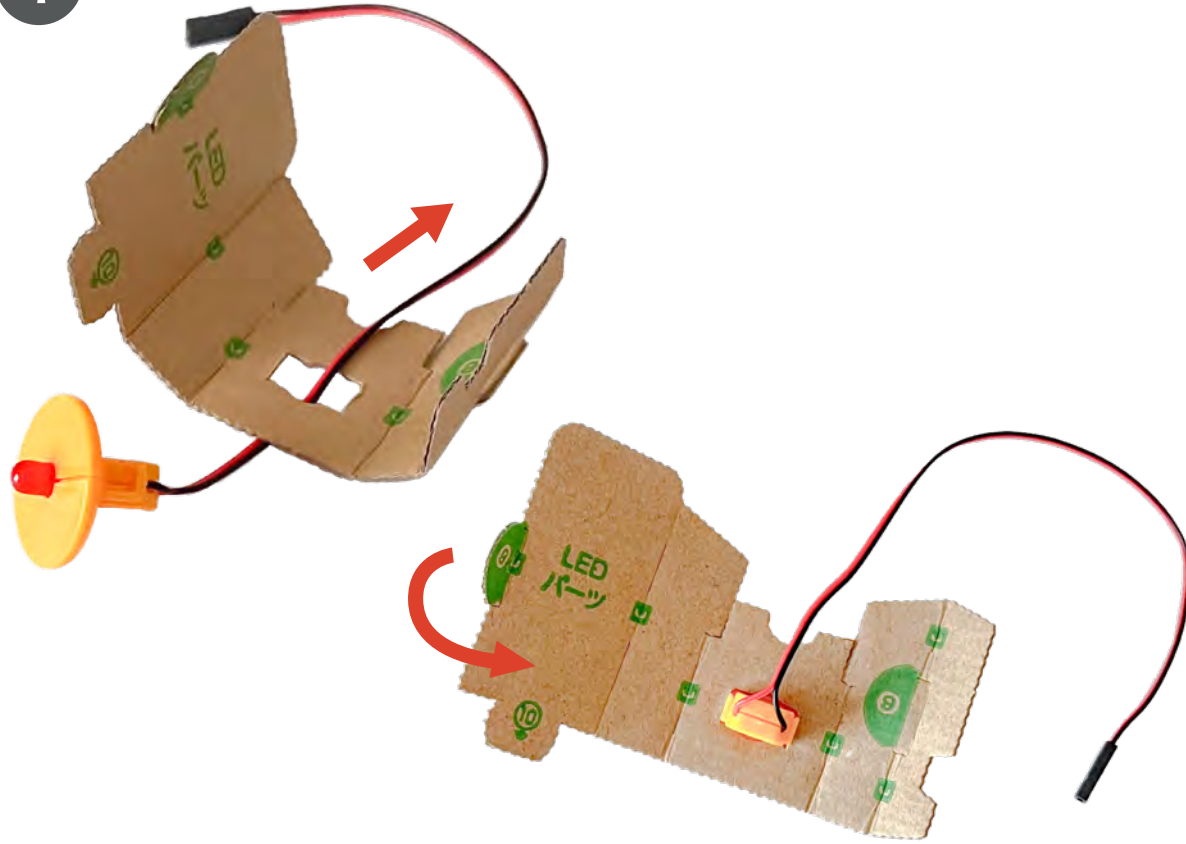
! コードは写真と同じように  
出ているかな?



コアおきば を からだ に入れる

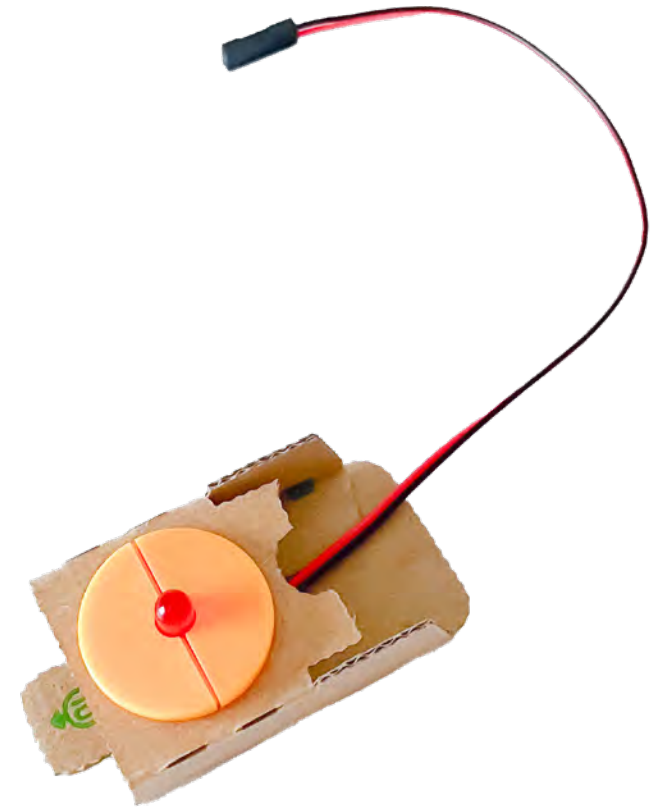
# えりーでいー く た LEDパーツを組み立てよう

1



えりーでいー しゃしん おな LEDコードを写真と同じように出したまま だ  
⑨を差し込んで組み立てる

2

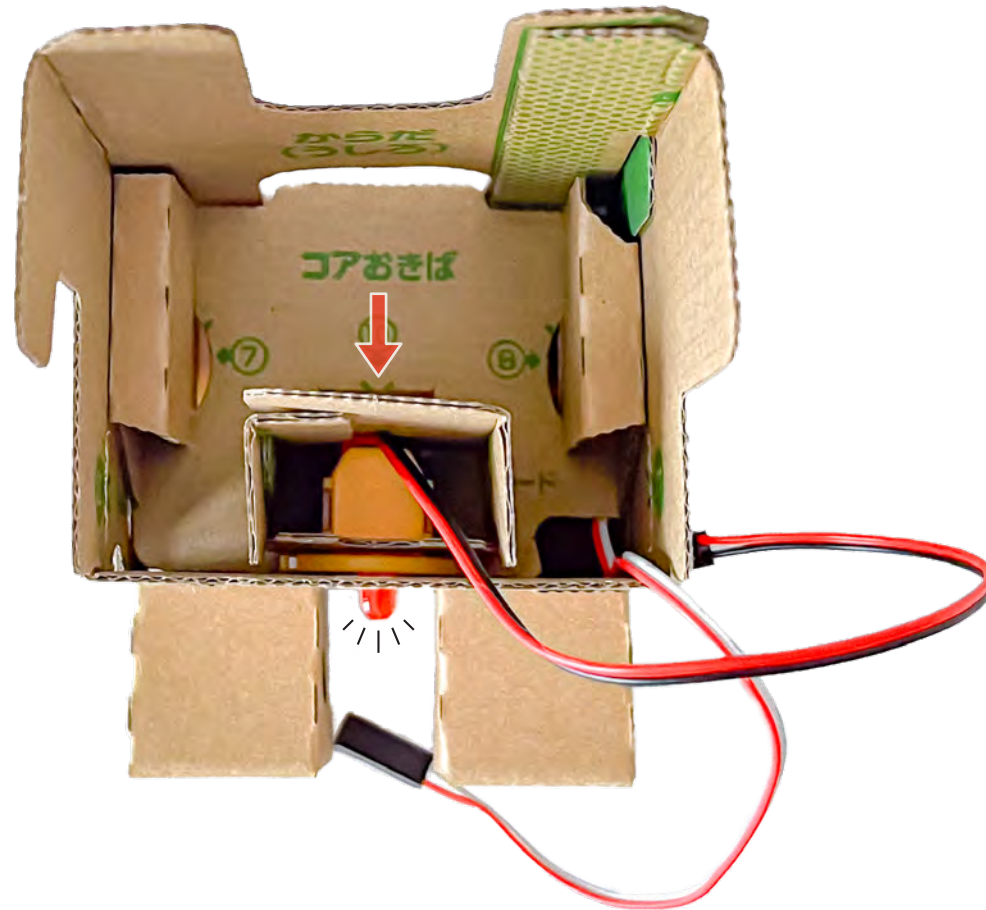


かんせい  
完成!

えるいーでいー

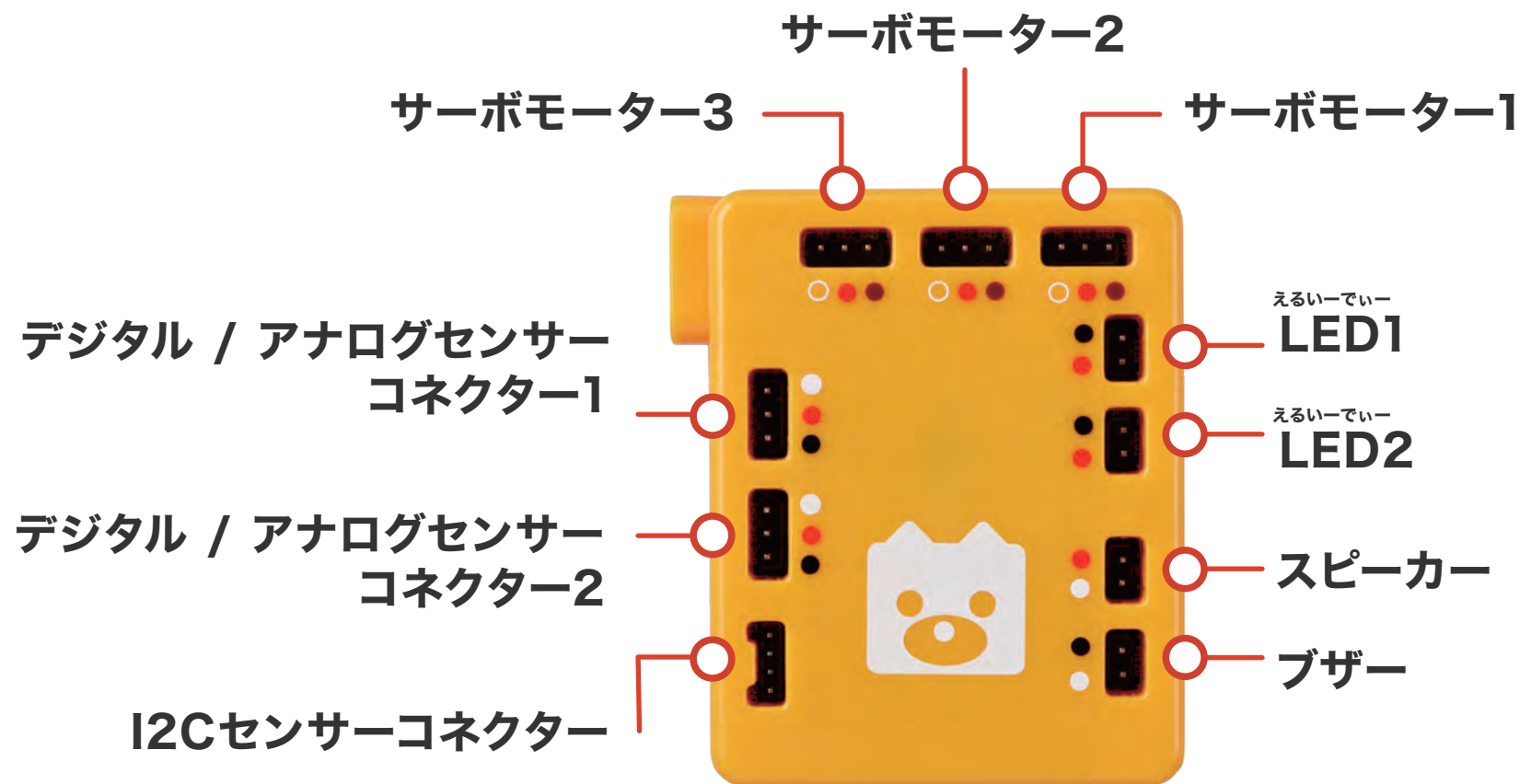
# LEDパーツを からだ に入れよう

1

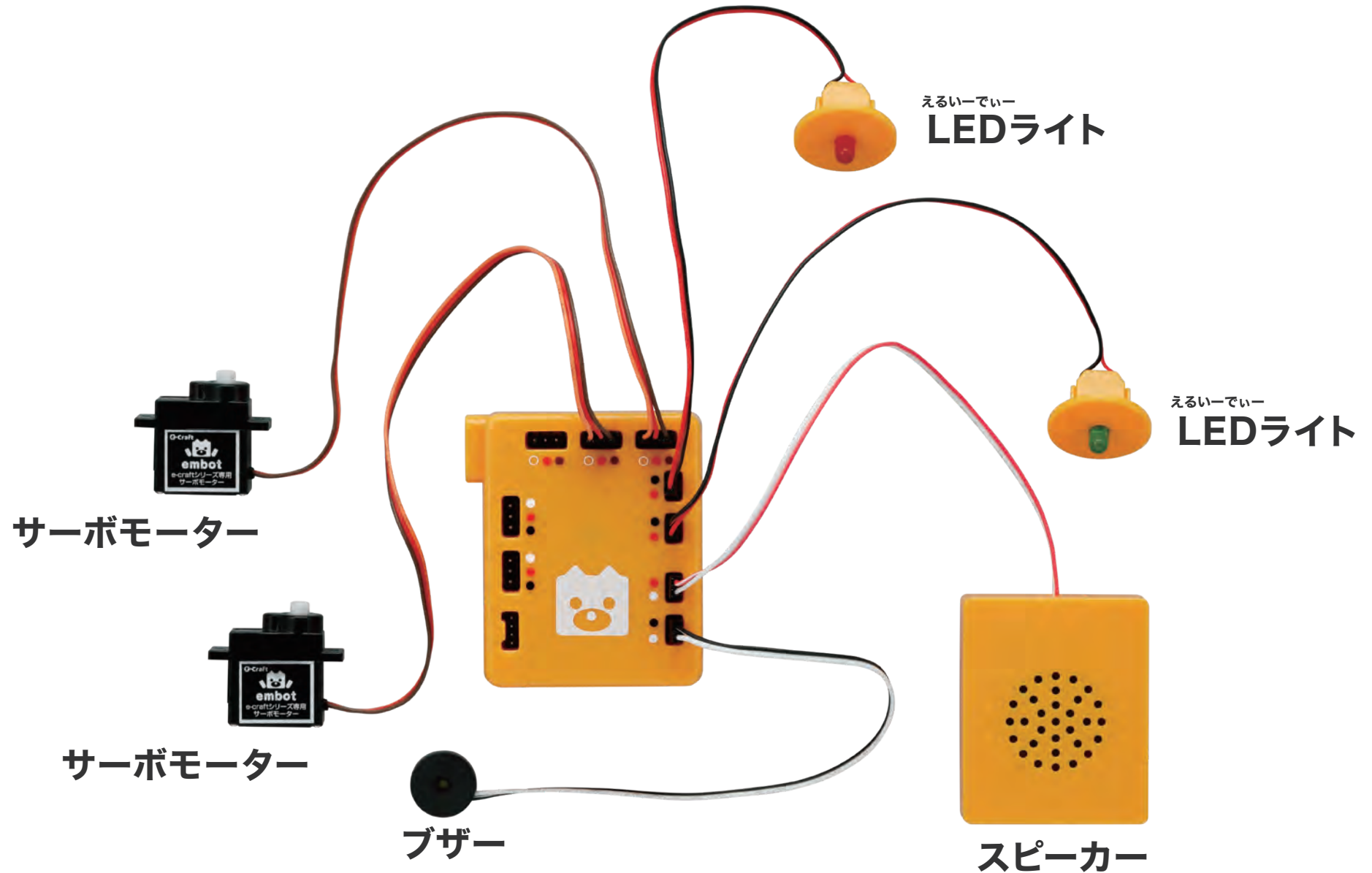


「コアおきば」のうえに「LED パーツ」を差して  
LEDライトが からだ の外にできるように押し

# コアの各コネクターの役割



# コアにコードをつなげよう

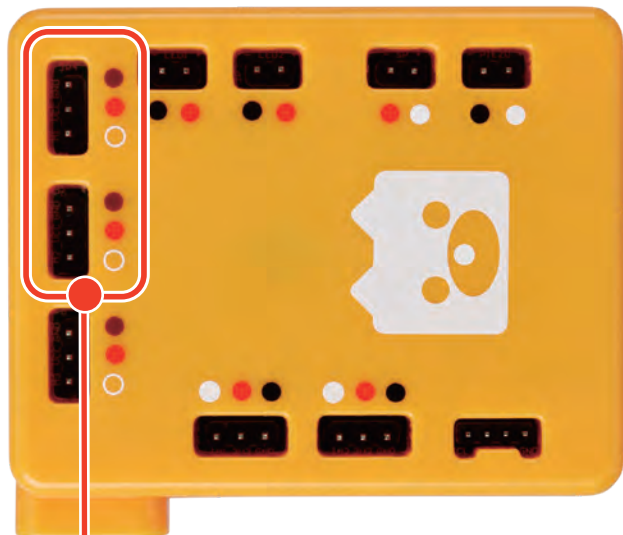


※ えむぼっと ぶらす えむぼっと しょう ばあい み embot+ ではなく embot を使用する場合はP.29を見よう



# コアにコードをつなげよう

1

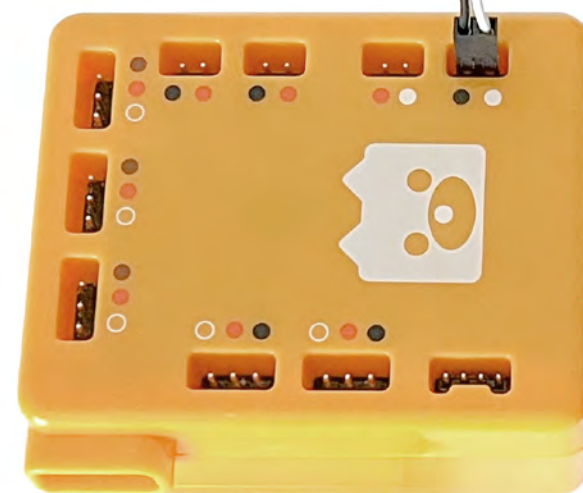


! コアの印とコードが同じ色の組み合わせになるようにつなげよう

2

! コードの色とコアの色は合っているかな?

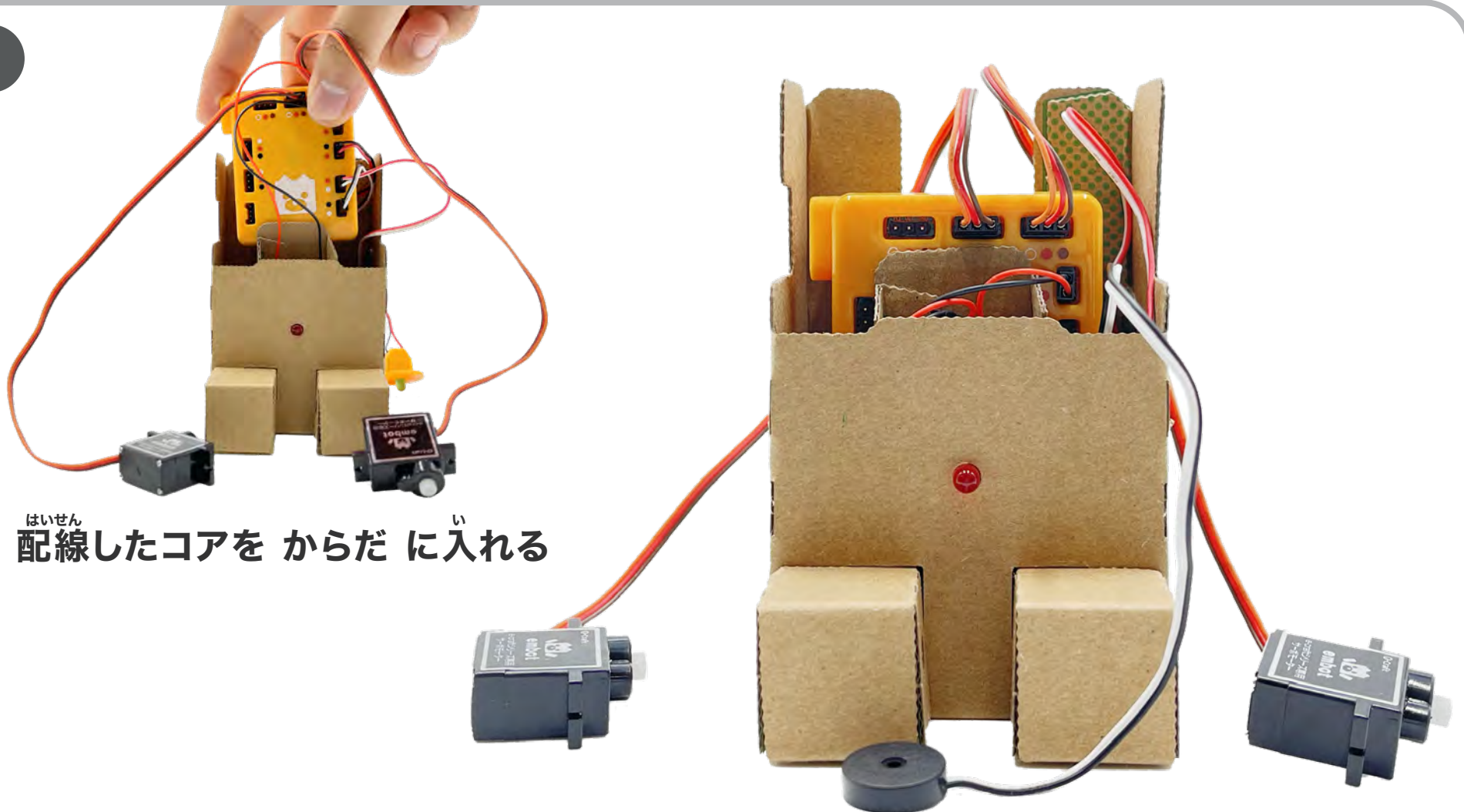
! ピンにちゃんとささっているかな?



ちゃんとつながっているかよく確認しよう

# コアをからだにいれよう

1



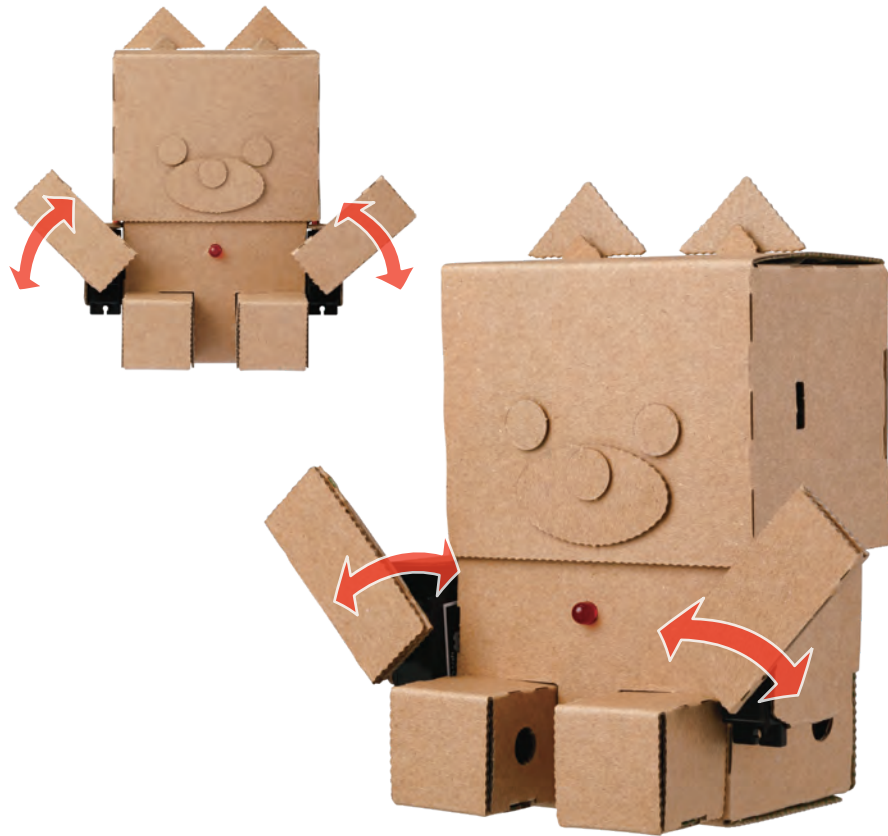
はいせん  
配線したコアをからだに入れる

※ えむぼっと ぶらす embot+ ではなく えむぼっと しょう ばあい み embot を使用する場合はp.29を見よう

# 腕は2種類あるよ。どちらか選ぼう

## まえむき

うで しゅ るい  
バイバイするような横の動きで使おう



## よこむき

けん たて うご つか  
剣をふるような縦の動きで使おう



# まえむき <sup>うで</sup>の <sup>く</sup>腕の <sup>た</sup>組み立 <sup>かた</sup>て方と <sup>つ</sup>付け方 <sup>かた</sup>

1



サーボ2をつかおう!

みぎうで (まえむき) を組み立てよう

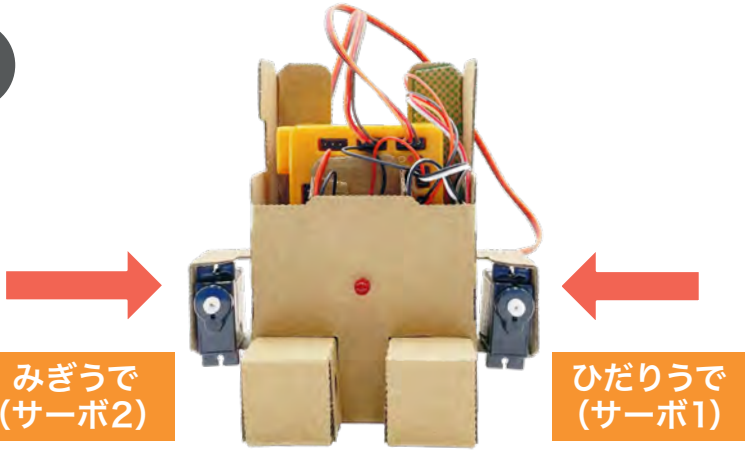
2



サーボ1をつかおう!

ひだりうで (まえむき) を組み立てよう

3

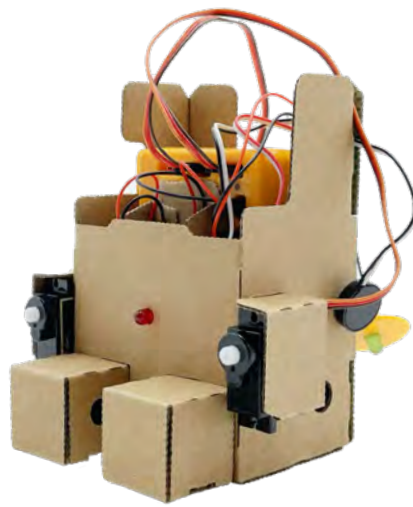


みぎうで (サーボ2)

ひだりうで (サーボ1)

うでをからだに差し込もう

4



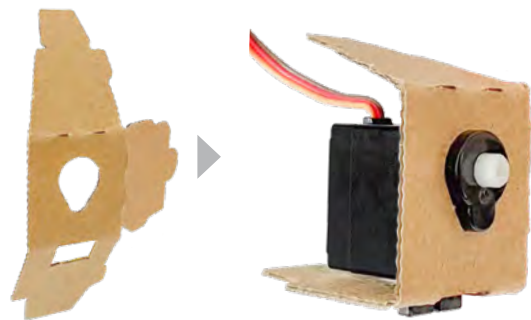
# よこむき

# の腕の組み立て方と付け方

1

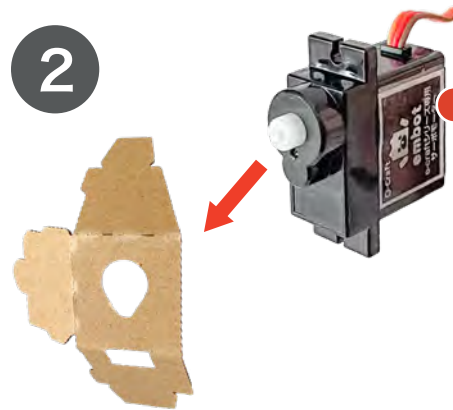


！ サーボ2を  
つか  
使おう！



みぎうで (よこむき) を組み立てよう

2

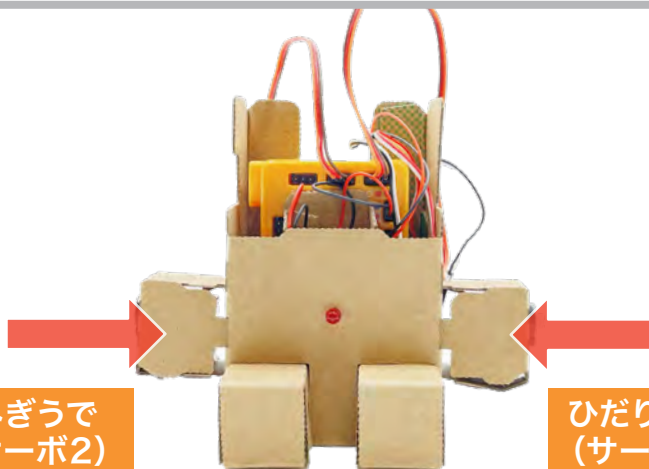


！ サーボ1を  
つか  
使おう！



ひだりうで (よこむき) を組み立てよう

3

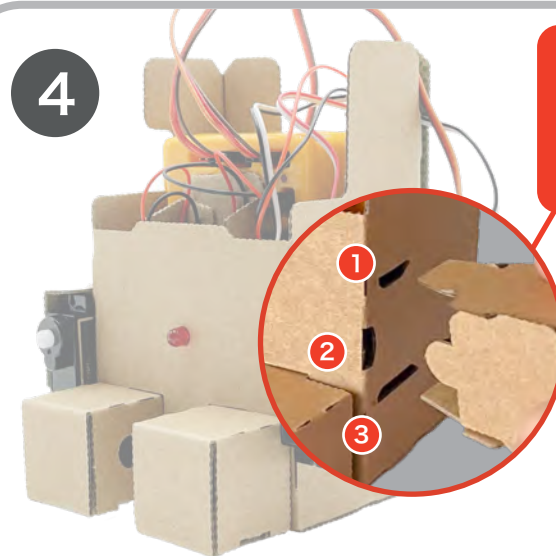


みぎうで  
(サーボ2)

ひだりうで  
(サーボ1)

うで を からだ に差し込もう

4



！ かしよ  
3箇所をしっかりと  
さし込もう！

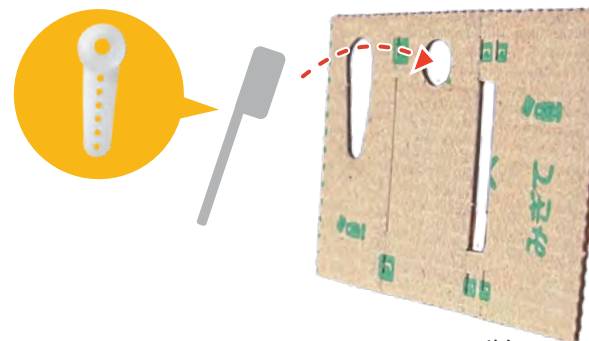
# て つく 手を作るう

1



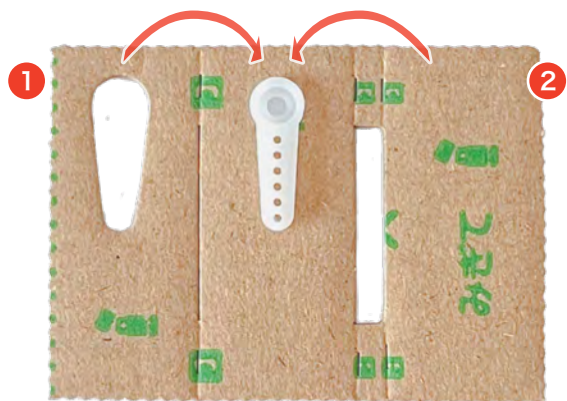
ぜんめん  
全面にのりを塗ろう

2



パーツのでっぱった面を  
ダンボールの穴にはめよう

3



じゅんばん お  
ダンボールを順番に折ってパーツを包もう

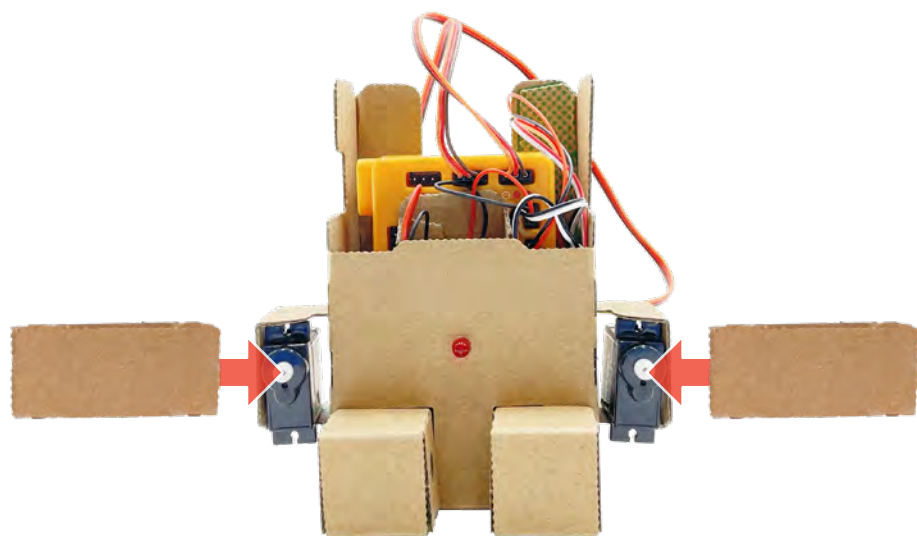
4



かんせい  
完成!

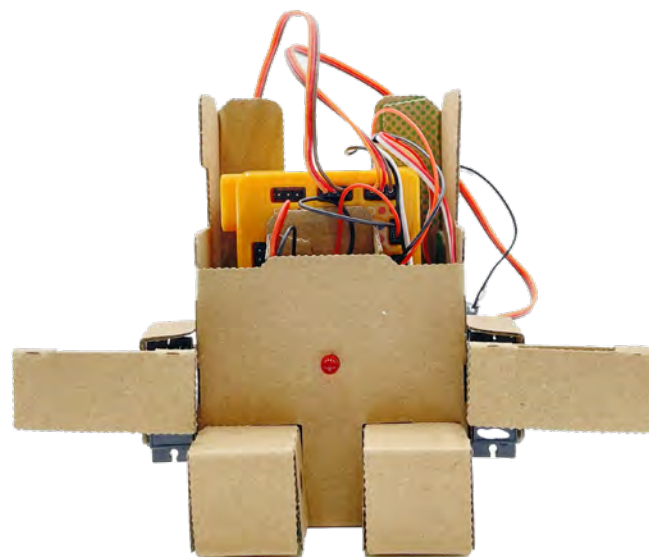
# まえむき <sup>て</sup>の手をサーボモーターに取り付けよう

1



うで <sup>て</sup>のサーボモーターに  
手を取り付けよう

2



おな <sup>か</sup>くど <sup>つ</sup>  
同じ角度で付けよう!

# まえむき ての手の初期設定を覚えよう しよきせってい おぼ

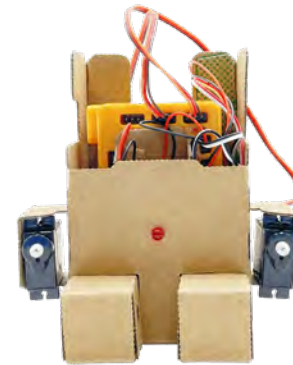
1



きいろ てん  
黄色い点の  
ほう おん  
ある方がON

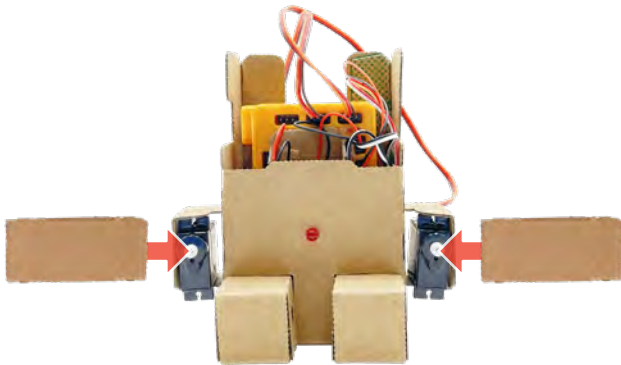
でんげん い  
コアの電源を入れよう

2



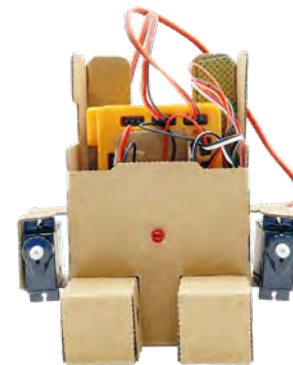
おん うご かくにん  
モーター音がなって、動くことを確認  
つ  
ライトも点くよ!

3



て いちど はず りょうて ひろ かたち  
手を一度外して両手を広げる形にとりつける

4



しよきせってい かんりょう  
これで初期設定が完了!

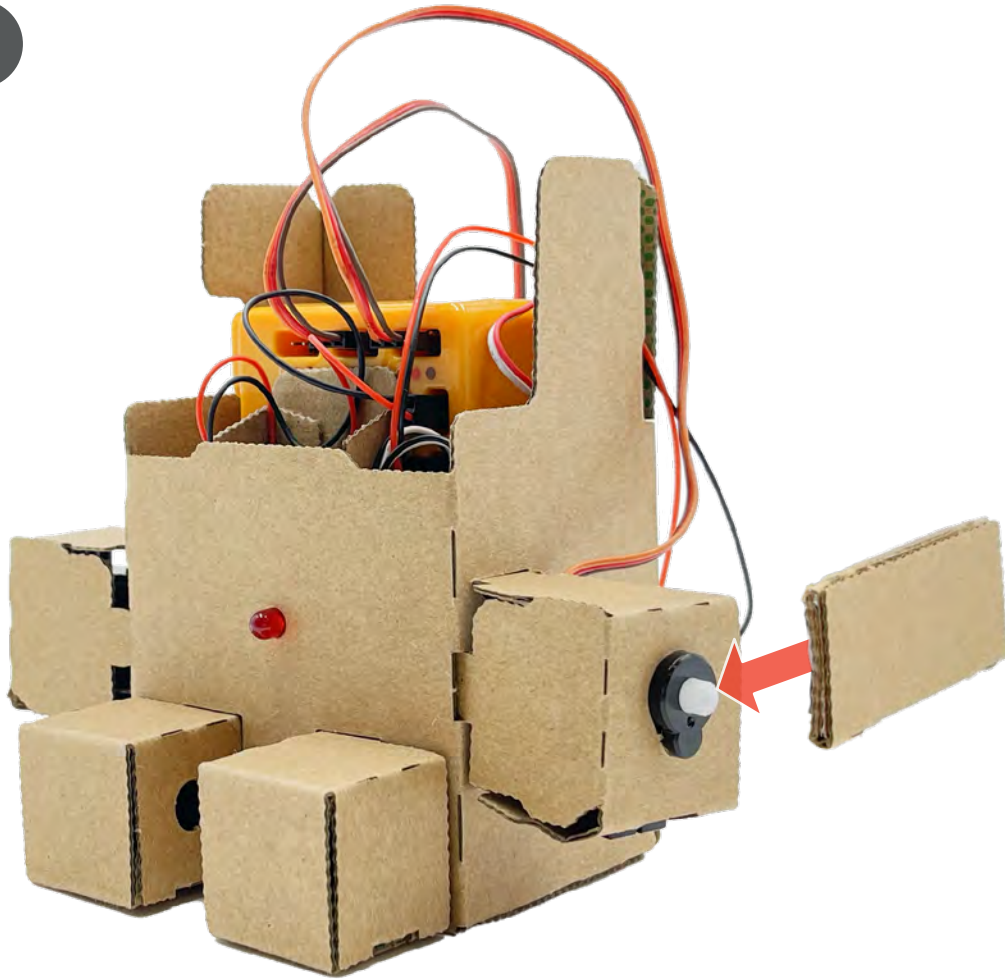


しよきせってい あと うで した む うご み せつぞく あ かくにん  
この初期設定をした後、腕が下向きに動いたら、P19を見て接続が合っているか確認しよう!



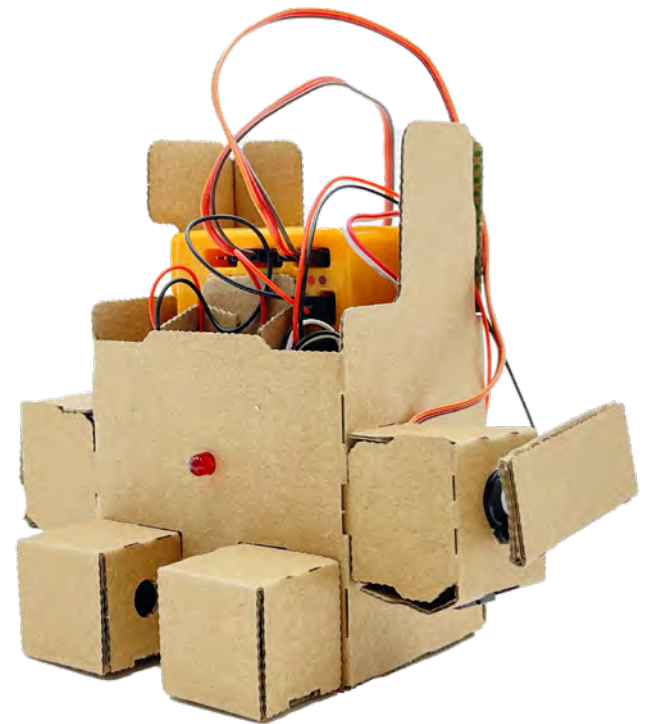
# よこむき <sup>て</sup>の手をサーボモーターに取り付けよう

1



うで <sup>て</sup>のサーボモーターに<sup>と</sup>手を取り付けよう

2



<sup>かんせい</sup>  
完成!

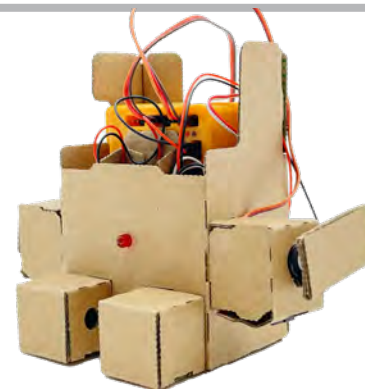
# よこむき <sup>て</sup>の手の初期設定を覚えよう <sup>しよきせってい</sup> <sup>おぼ</sup>

1



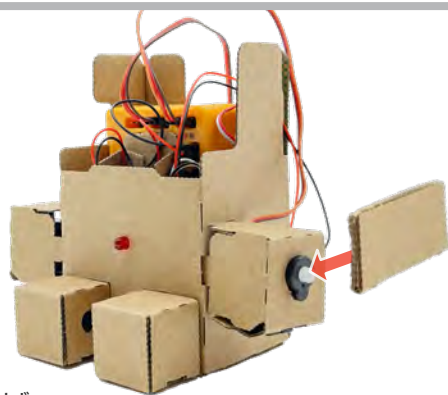
<sup>でんげん</sup> <sup>い</sup>  
コアの電源を入れよう

2



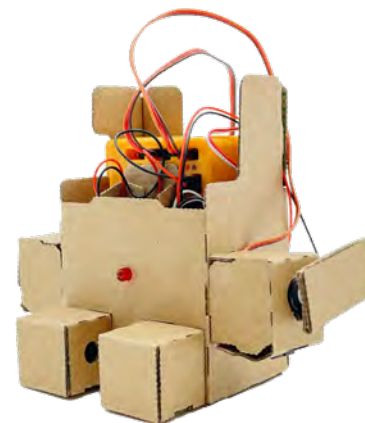
<sup>おん</sup> <sup>うご</sup> <sup>かくにん</sup>  
モーター音がなって、動くことを確認  
ライトも点くよ!

3



<sup>て</sup> <sup>いちど</sup> <sup>はず</sup>  
手を一度外して  
<sup>りょうて</sup> <sup>うし</sup> <sup>かたち</sup>  
両手が後ろになる形にとりつける

4



<sup>しよきせってい</sup> <sup>かんりょう</sup>  
これで初期設定が完了!

**!** <sup>しよきせってい</sup> この初期設定をした後、<sup>あと</sup>腕が<sup>うで</sup>下向きに動いたら、<sup>したむ</sup>P20を見て<sup>うご</sup>接続が<sup>み</sup>合っているか<sup>せつぞく</sup>確認しよう!<sup>あ</sup> <sup>かくにん</sup>

# カスタマイズしよう！



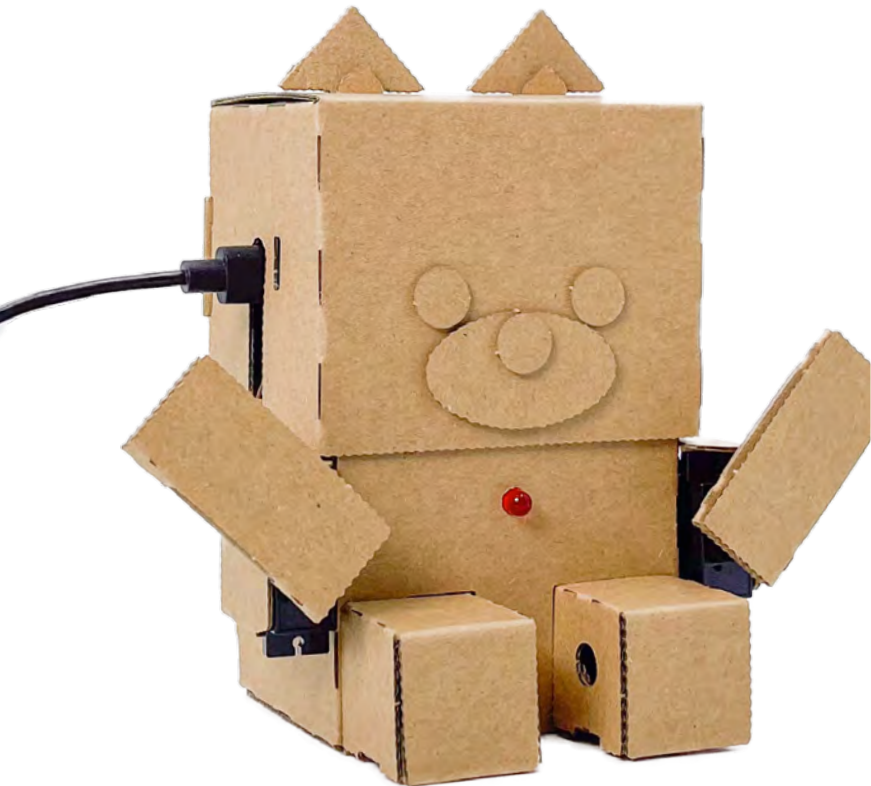
め みみ  
目や耳をつけて、  
かお かんせい  
顔をかぶせたら、完成！



# コンセントから電源を取ることにもできるよ！

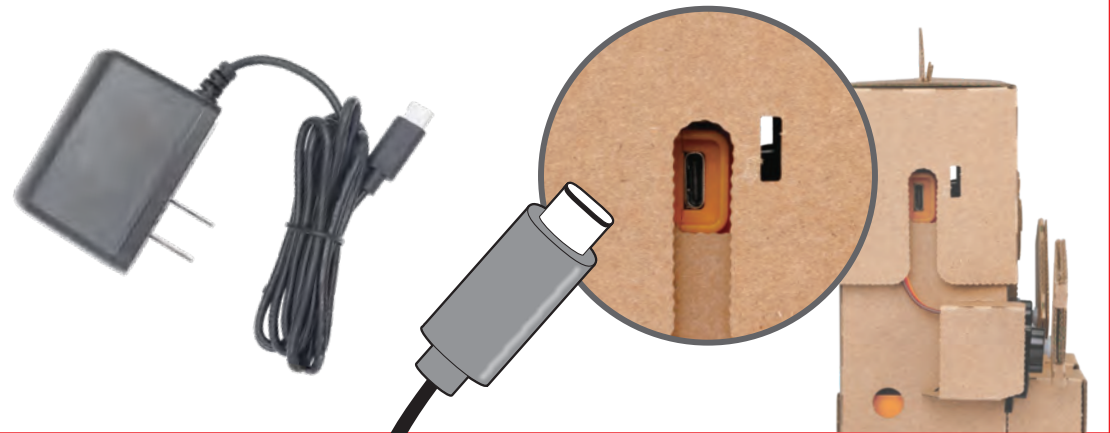
でんち ぎ しんばい えむぼっとぶらす うご っづ きゅうでんきのう つか  
電池切れの心配なくembot+を動かし続けたいときは給電機能を使おう！

ちゅう えむぼっとぶらす きゅうでんきのう じゅうでんきのう  
注：embot+コアは、給電機能のみで、充電機能はありません。

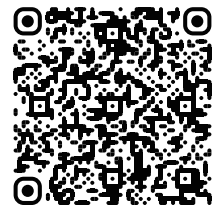


## さ こ ぐち けいじょう 差し込み口の形状について

えむぼっとぶらす ゆーえすびー たいぶ しー たいおう  
embot+コアは、USB TYPE Cに対応しています



べつ う えーしー たいぶ しー こうにゆう  
別売りの「タカラトミーACアダプター TYPE5C2」のご購入はこちらから

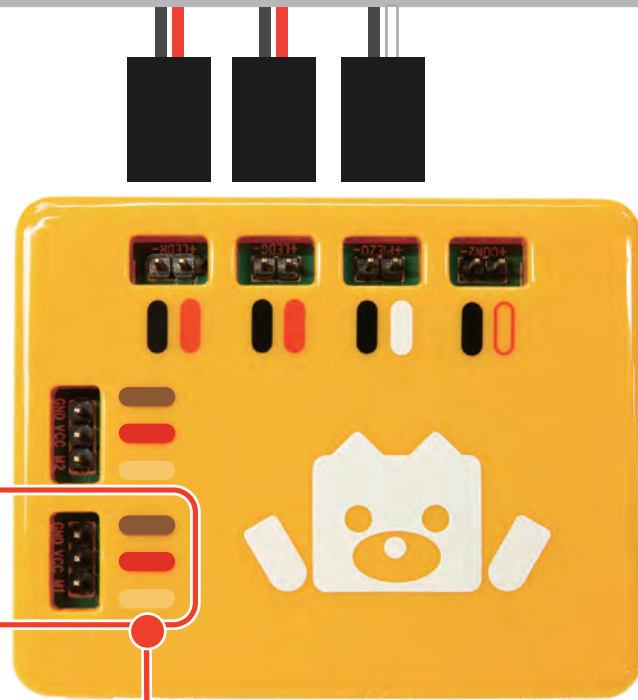


# うまくいかない<sup>とき</sup>時はチェックしよう！

- コードが、きちんと<sup>あな</sup>穴<sup>はい</sup>に入っているかな？
- コードの<sup>む</sup>向きはあっているかな？色<sup>いろ</sup>を<sup>かくにん</sup>確認しよう。
- <sup>でんげん</sup>電源<sup>はい</sup>は入っているかな？
- <sup>でんち</sup>電池<sup>はい</sup>がきちんと入っているかな？
- <sup>でんち</sup>電池<sup>む</sup>の向き（プラスとマイナス）はあっているかな？

# embot+ではなくembotを使用する場合

1



しるし おな いろ  
 コアの印とコードが同じ色の  
 く あ  
 組み合わせになるようにつなげよう

コアにコードをつなげよう

2



さ こ ぐち  
 サーボモーターの差し込み口が  
 うえ い  
 上になるようにコアを入れよう

えむぼっと ぷらす      えむぼっと      しよう      ばあい

# embot+ではなくembotを使用する場合

1

! みぎうで  
右腕 (サーボ2)

! ひだりうで  
左腕 (サーボ1)



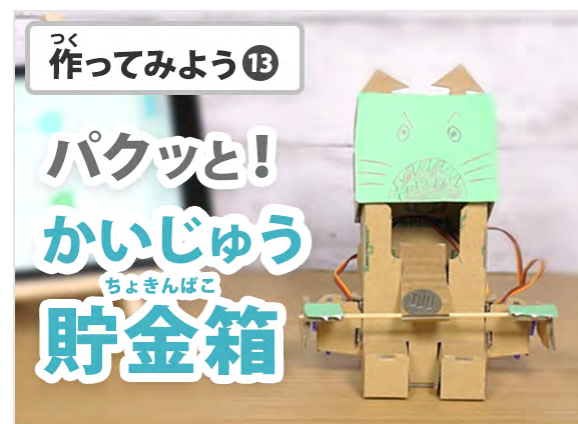
コードは交差(×)するよ

※ 組み立てたらP18に戻ろう!

# つく 作ったあとは？



「embotters」は、embotユーザーがembotを遊び尽くすためのサイトだよ  
基本的な使い方の紹介はもちろん、意外な遊び方動画や、段階的にプログラミングを  
学べる動画などを楽しめるんだ。困った時はここを見よう！



embottersのサイトへは、ここからアクセス

URL <https://app.embot.jp/>

