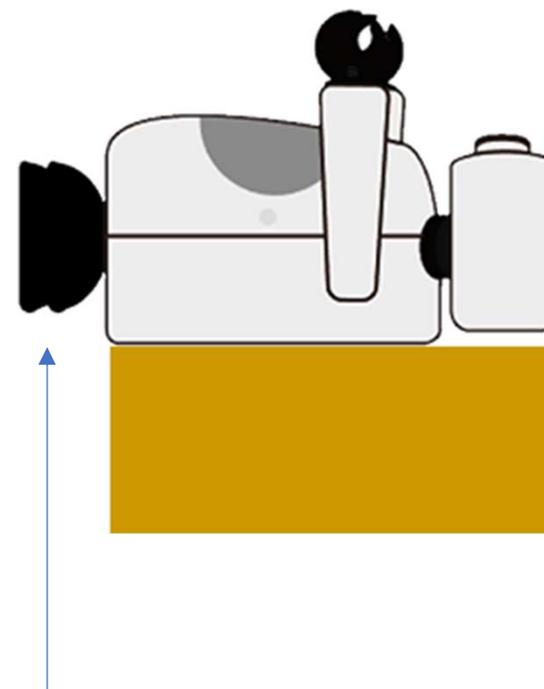
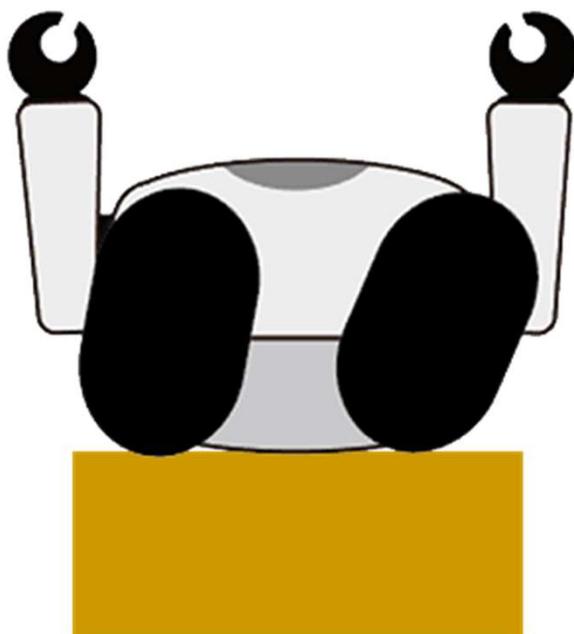


# Qumcum調整マニュアル

調整しやすいように組み立てたクムクムを箱などの上に乗せましょう！



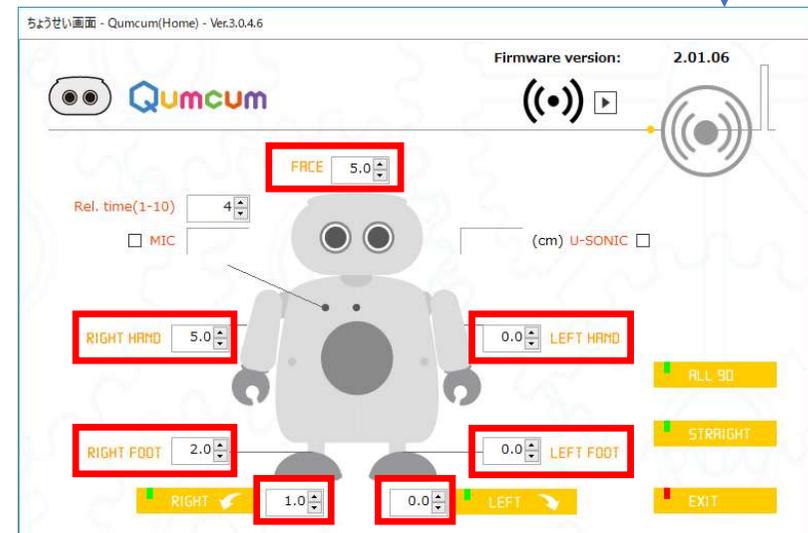
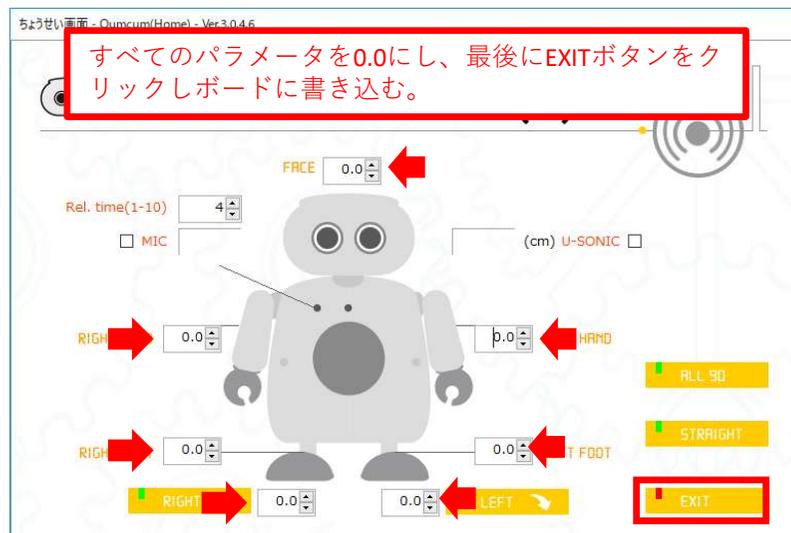
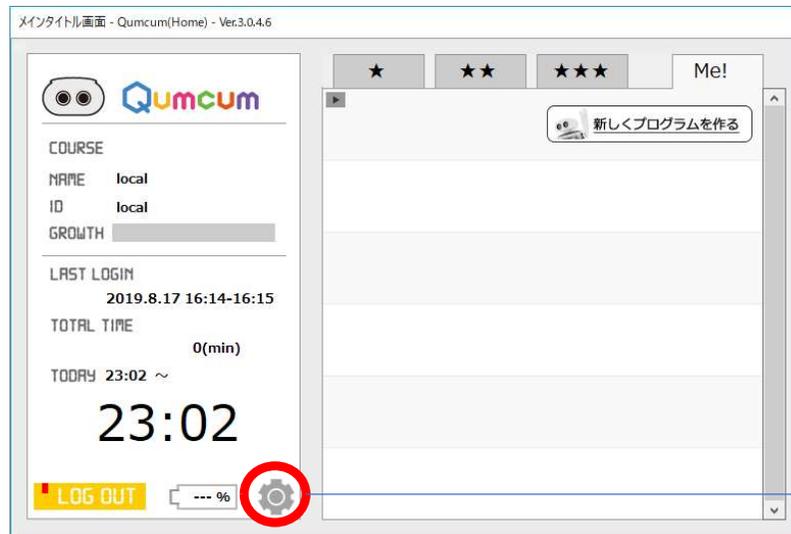
足は箱から飛び出した状態にします

# 調整画面の、すべてのパラメーターを初期状態に戻しましょう！



組み立てたばかりの時は、パラメータはすべて0.0になっているはずですが。  
もし0.0になっていないパラメータがあったら、まずはすべて0.0になるようにしましょう。

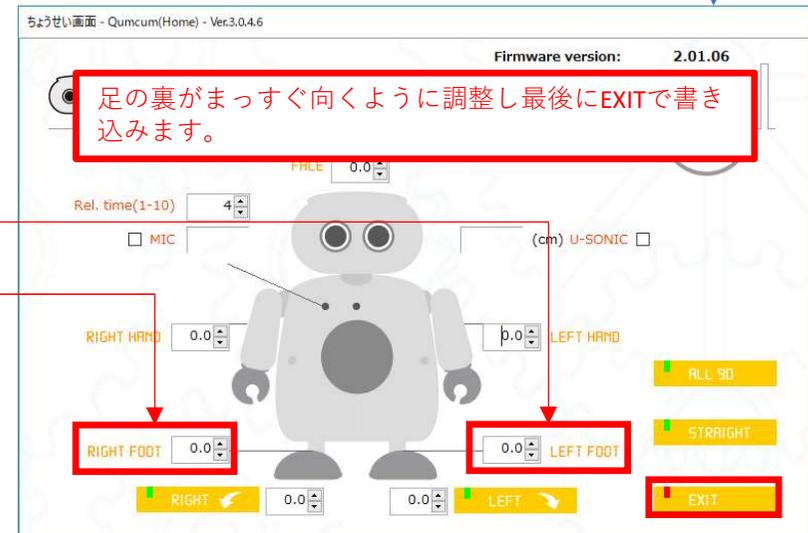
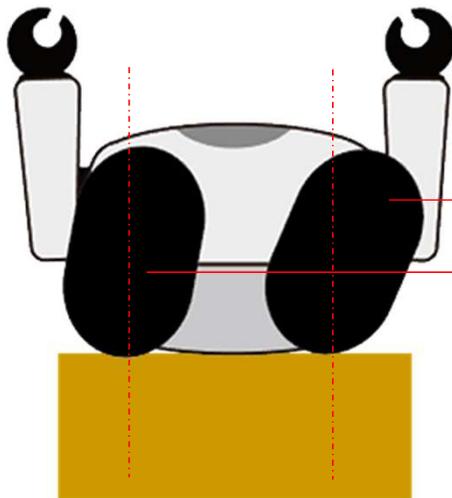
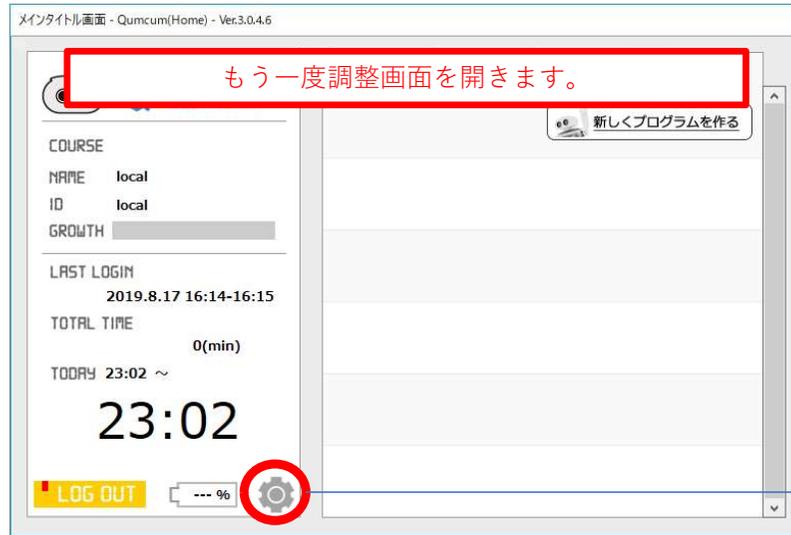
※ALL90のあと、明らかに大きなズレがみられる場合は8ページへ



# 足裏がまっすぐ向くように調整しましょう！



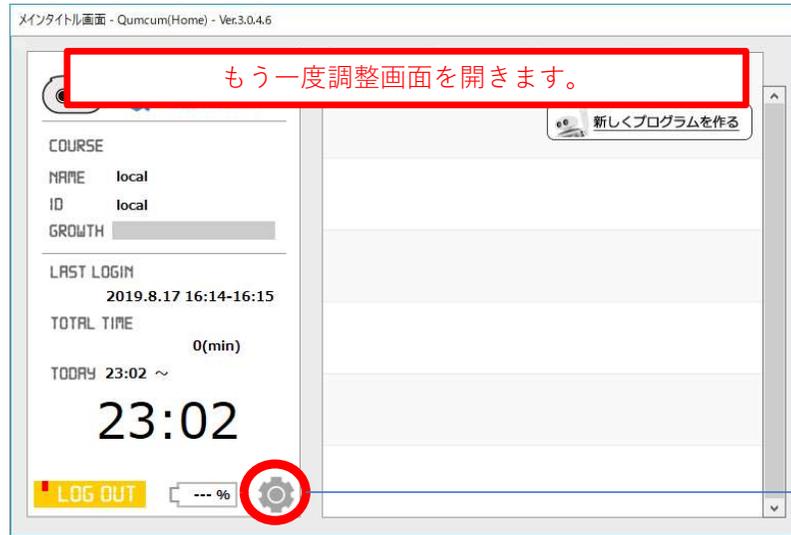
足裏の角度をできるだけまっすぐにしましょう！



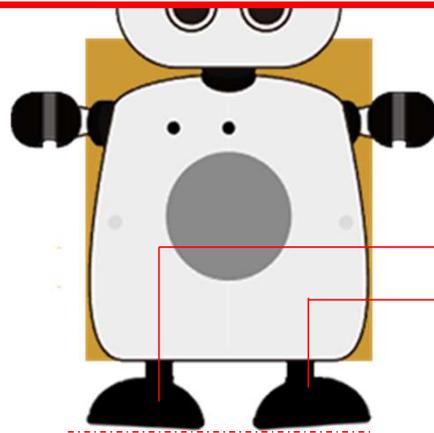
# 足がまっすぐ向くように調整しましょう！



足の角度をできるだけまっすぐにしましょう！



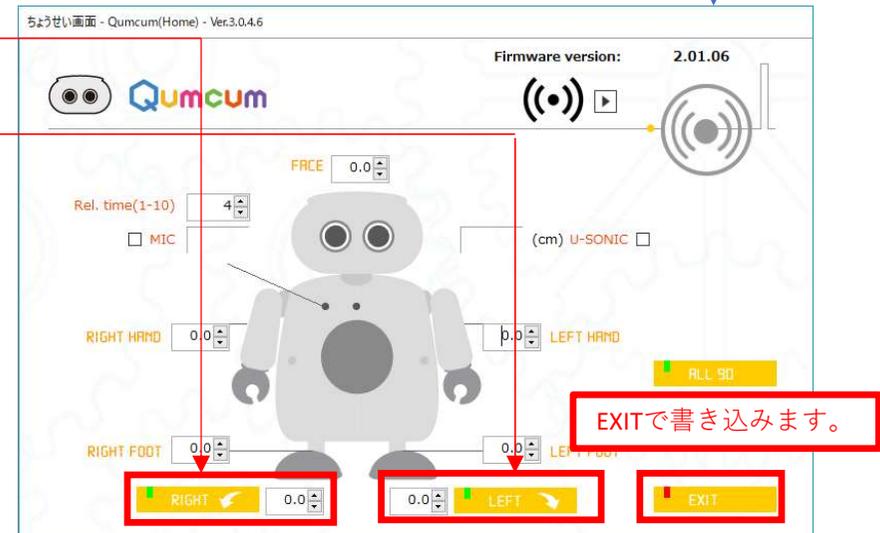
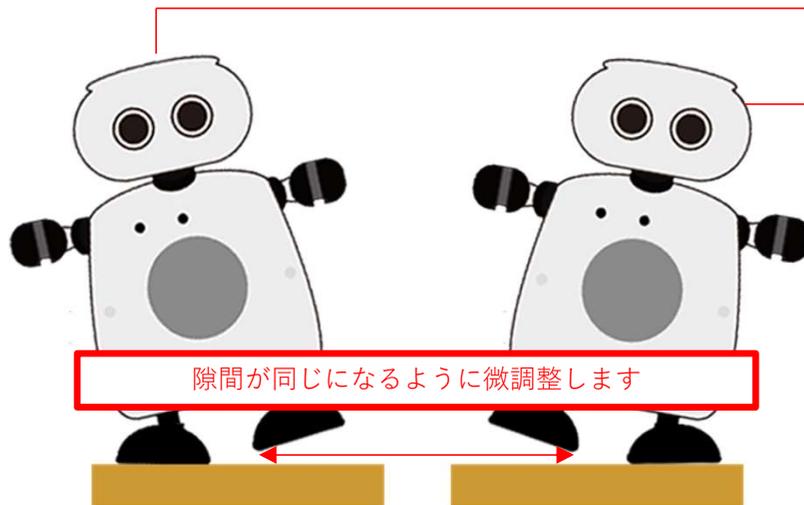
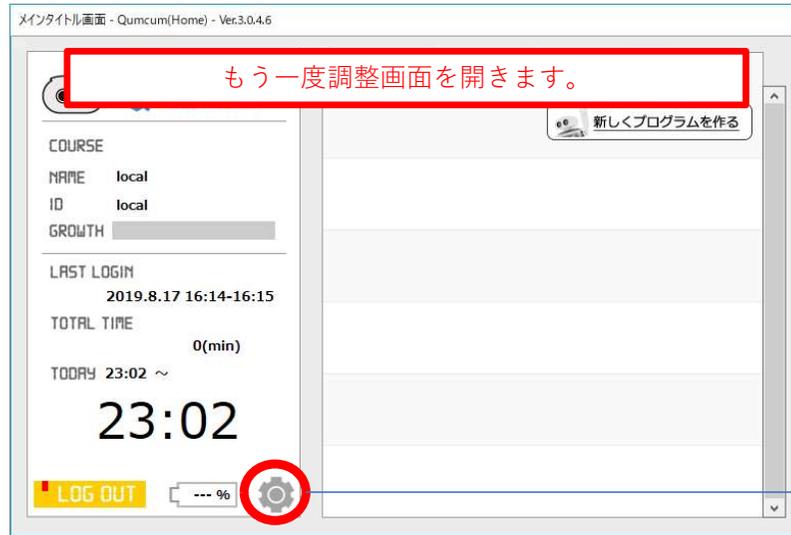
床に立たせないで箱の上に置いたまま宙に浮いた状態で行います。床に立たせてしまうとうまく調整できません。



# 片足立ちの際間を調整しましょう！



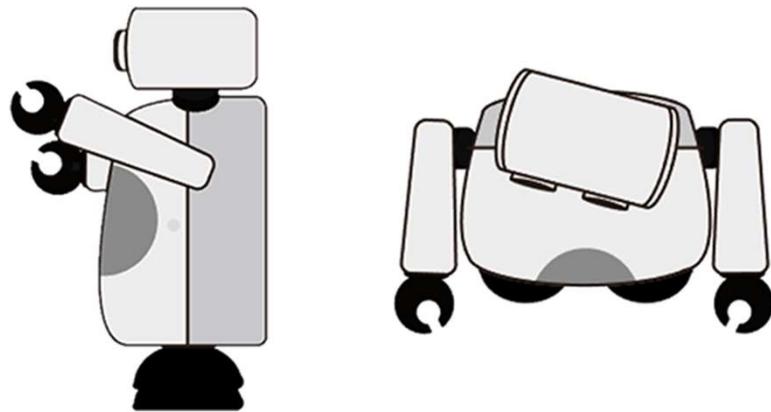
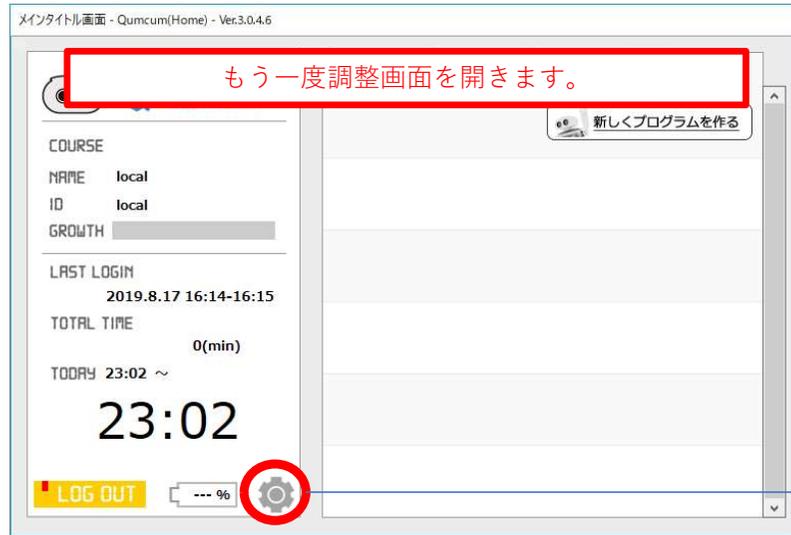
床に立たせて、片足立ちをしたときの各足と床の間隙を調整します。



# 顔や腕を調整しましょう！



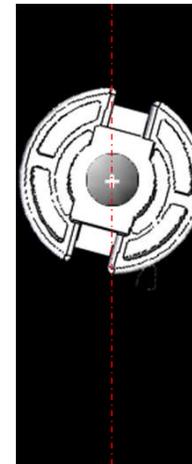
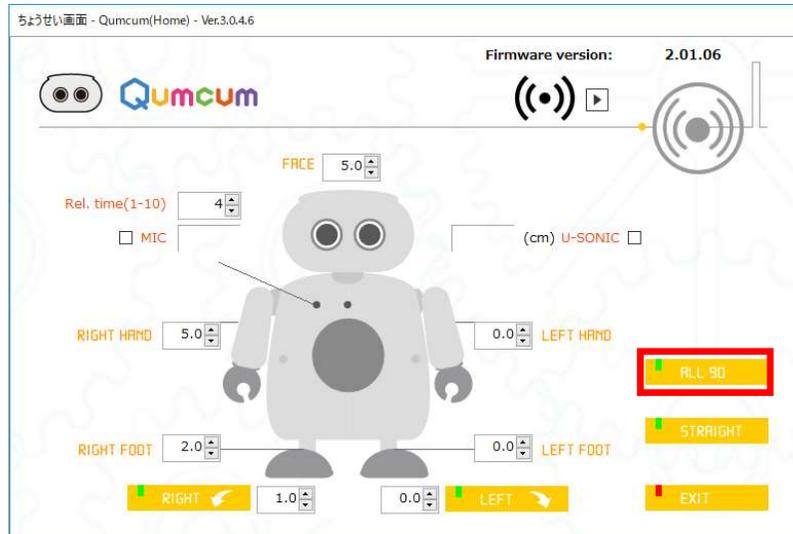
顔や腕を調整します。



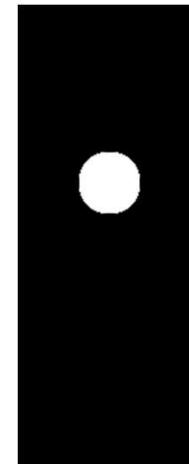
# ALL90のズレが大きい時の処置



出荷前にはすべてのモータ接続パーツは90度に近い調整をしていますが、中には大きなズレがあるものがあります。その時は、ALL90の状態で、モータから接続パーツを外して、90度にズレのないところに合わせこみます。



明らかにズレ



ねじを外してパーツをバラバラにする  
接続パーツは固いのでペンチなどで傷  
がつかないようにやさしく外す



接続パーツと、モータの軸はギアの形になっています。

できるだけまっすぐに入るポイントを探して最後にカチッと奥まではめ込みます、

