

RB2000 15軸化セットA

RB2000に脚YAW軸を追加するセットです。脚を根元で回転させることで、その場回転などが可能になります。



- ・腰サーボホルダ × 2
- ・YAW軸ジョイント × 2
- ・ネジA × 20
(M2-3低頭ネジ)
- ・ネジD × 20
(M2-3低頭タッピンネジ)
- ・ネジE × 20
(M2-5低頭タッピンネジ)
- ・ジュラコンワッシャ × 2

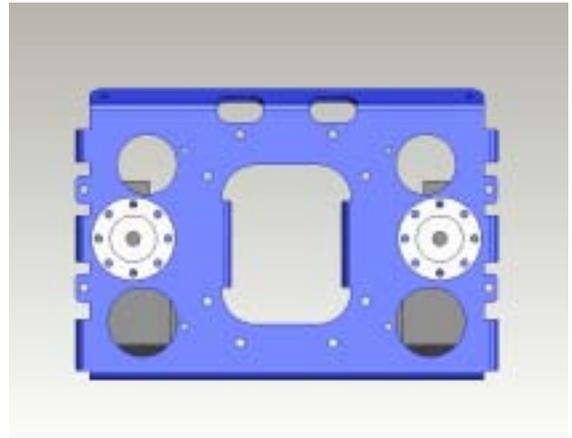
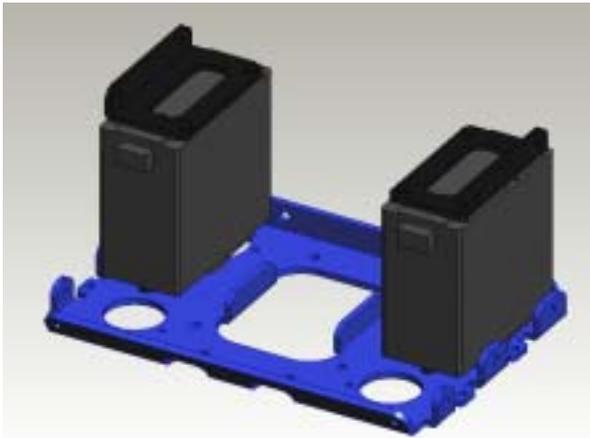
RB2000組立マニュアルの5ページを参考に、サーボモータをニュートラルの位置に合わせてから組み立てを始めてください。

1.脚YAW軸の組付け1



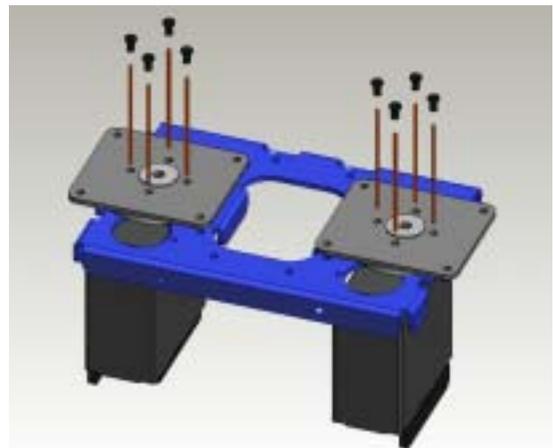
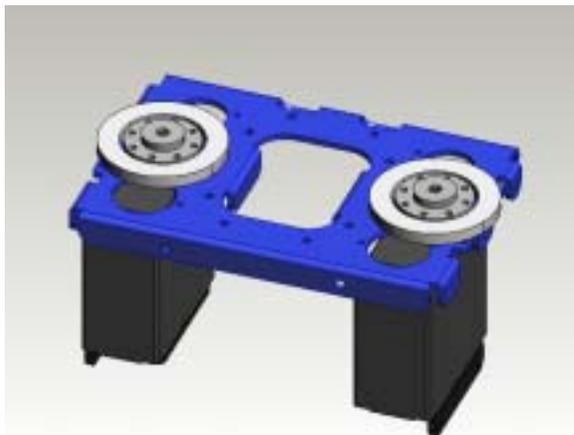
ネジEで腰サーボホルダをサーボモータにネジ止めします。

2.脚YAW軸の組付け2



図のようにボディベースにサーボモータを置き、サーボホーンを取り付けます。脚YAW軸の可動範囲設定は、サーボモータを原点に合わせた状態で上図の通りにサーボホーンに取り付けてください。

3.脚YAW軸の組付け3



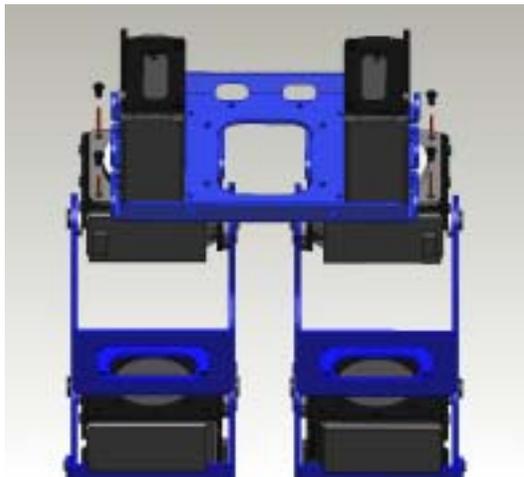
ジュラコンワッシャを置きます。
ネジDでYAW軸ジョイントをネジ止めします。

4.脚YAW軸の組付け4



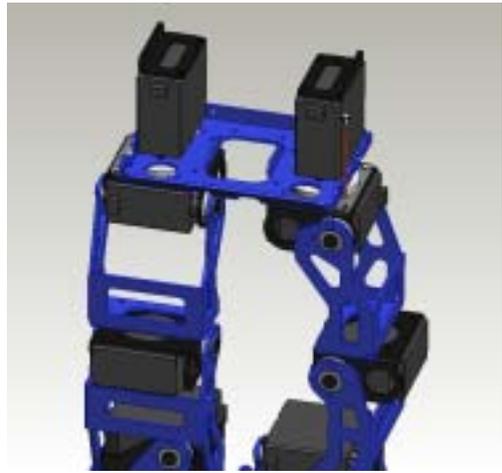
M3-6低頭タッピンネジで
サーボホーンをネジ止めします。

5.脚YAW軸の組付け5



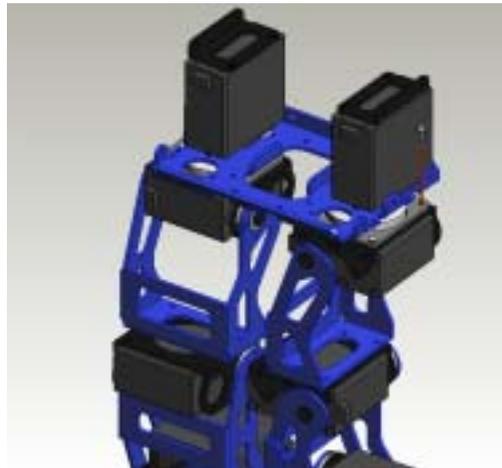
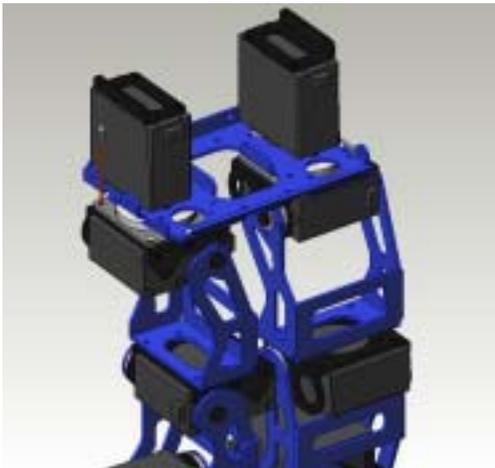
大腿サーボホルダにYAW軸ジョイントを取り付けます。
ネジAでネジ止めします。

6.脚YAW軸の組付け6



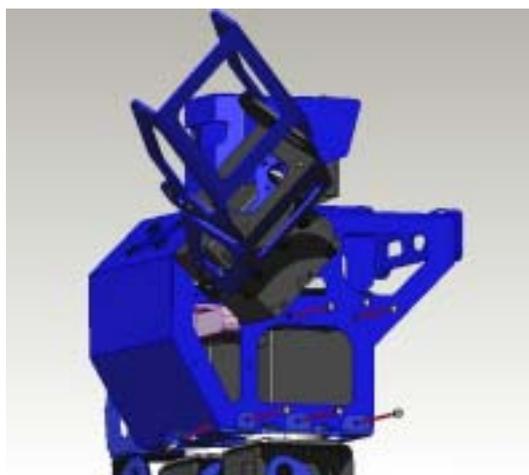
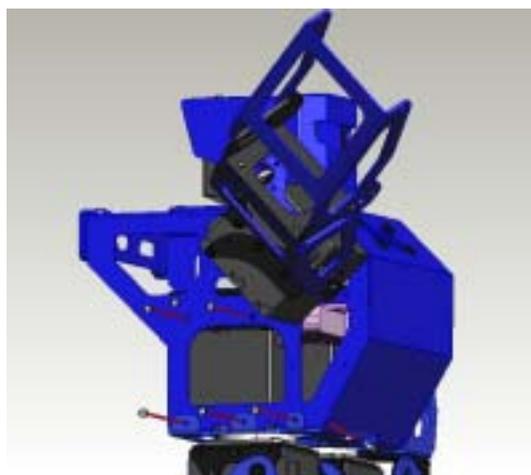
脚を90度回転させ、ネジAでYAW軸ジョイントを大腿サーボホルダにネジ止めします。

7.脚YAW軸の組付け7



脚を回転させ、ネジAでYAW軸ジョイントを大腿サーボホルダにネジ止めします。

8.胴体の組付け

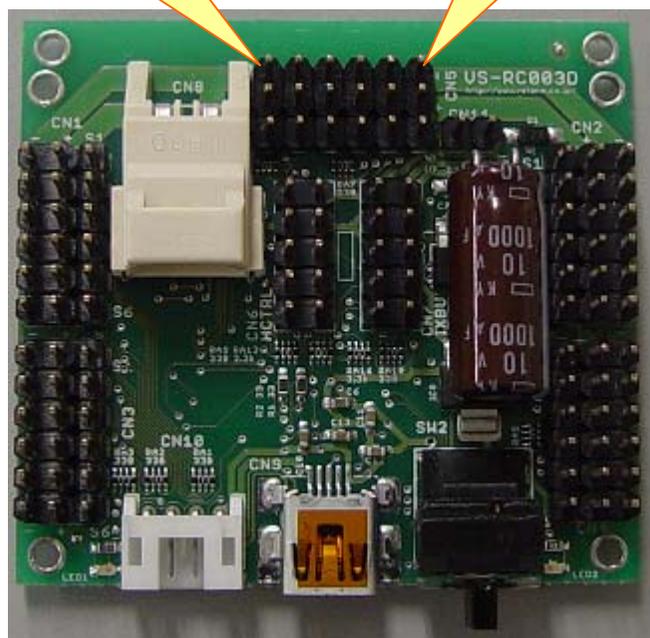


ボディベースとボディサイド・腰サーボホルダをネジA5本でネジ止めします。

9.配線の接続

CN5-1
左足YAW軸

CN5-6
右足YAW軸



各関節のサーボモータは、それぞれ上図の通りCPUボードのコネクタに接続してください。

追加したサーボモータの配線は、他のサーボモータの配線に沿う形でまとめてください。

本製品の取り付けに関して、
http://www.jrpropo.co.jp/robot/products/pdf/rb2000_manual.pdf
RB2000組立マニュアルもご参照下さい。