

RB2000 15軸化セットC

RB2000の大腿部にROLL軸を追加するセットです。
足を横に広げることで、横への移動が可能になります。



- ・サーボホルダA1×1
- ・サーボホルダA2×1
- ・サーボホルダB1×1
- ・サーボホルダB2×1
- ・レッグジョイントA×1
- ・レッグジョイントB×1
- ・ネジA×20 (M2-3低頭ネジ)
- ・ネジC×10 (M3-5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)
- ・ブッシュ×5

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.サーボブロックの組立て1



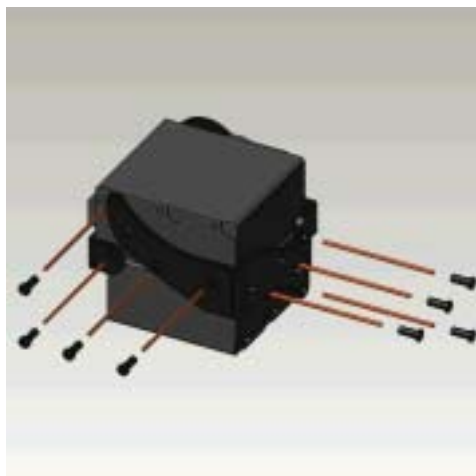
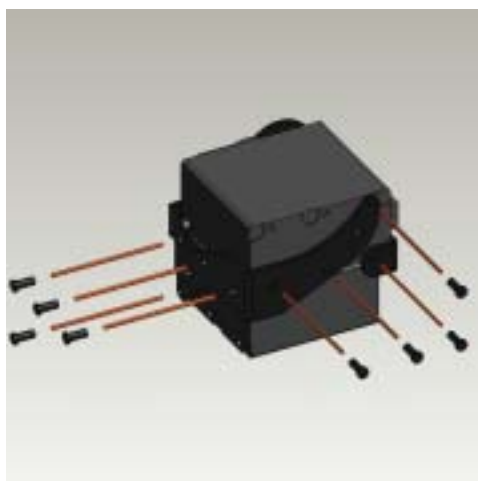
サーボホルダA1とA2に図のように
サーボモータをはめ込みます。

2. サーボブロックの組立て2



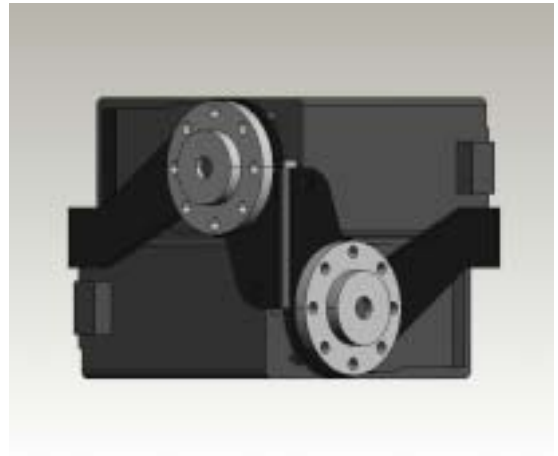
図のようにもう一つの
サーボモータもはめ込みます。

3. サーボブロックの組立て3



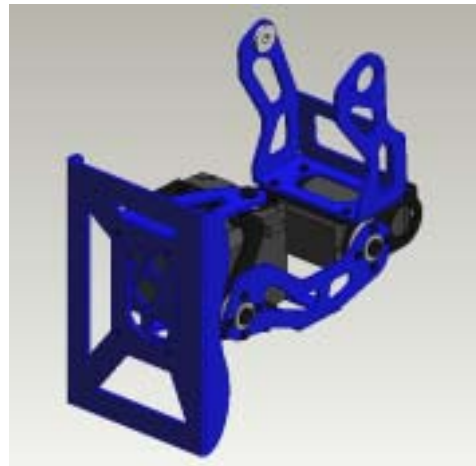
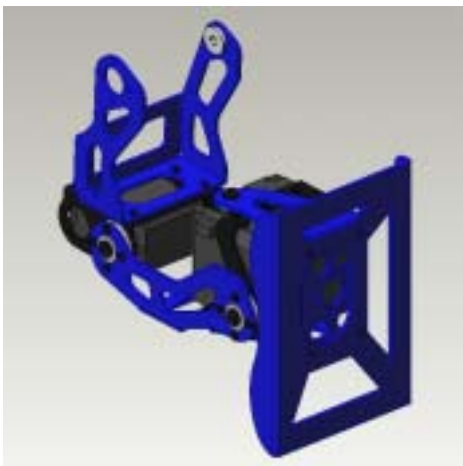
サーボホルダB1、B2を図のようにあてがい、
それぞれネジE 8本でネジ止めします。

4. サーボブロックの組立て4



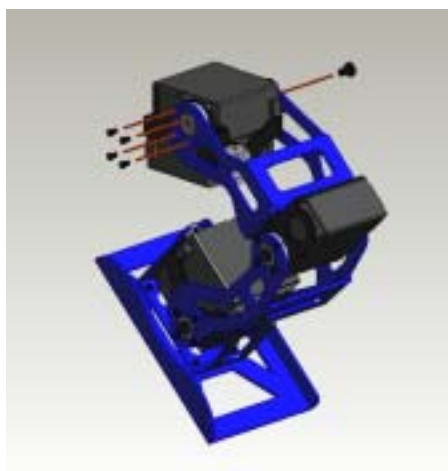
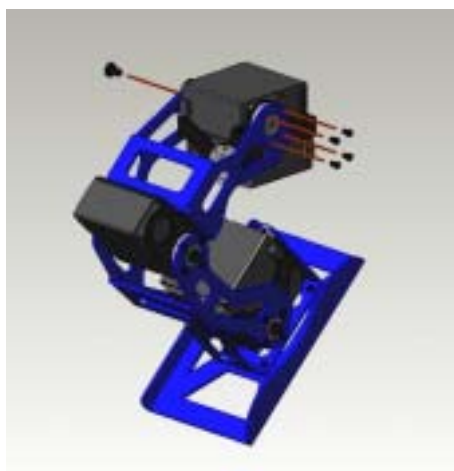
サーボモータにサーボホーンを取り付けます。

5. 大腿部の組付け1



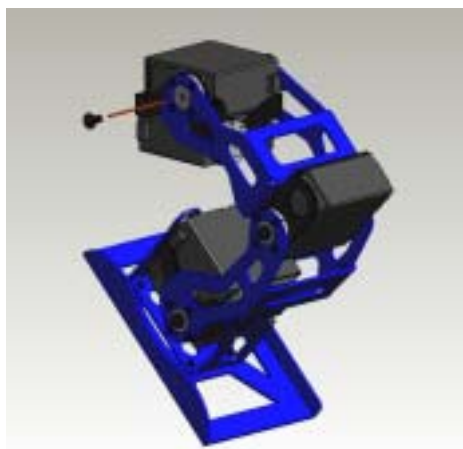
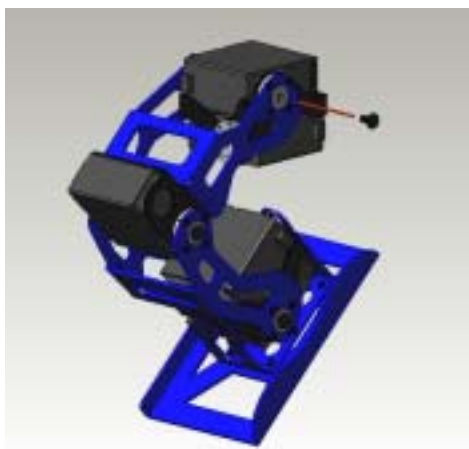
レッグ1にブッシュを取り付けます。

6.大腿部のの組付け2



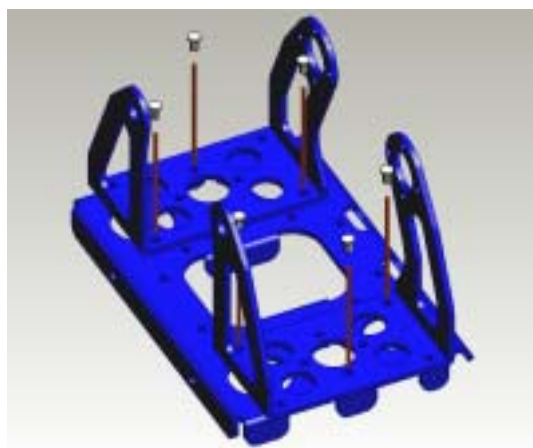
サーボブロックにレッグを取り付けます。
ネジD4本・ネジC1本でネジ止めします。
大腿PITCH軸の可動範囲は従来と同じです。
RB2000組立マニュアルを参考に取り付けてください

7.大腿部のの組付け3



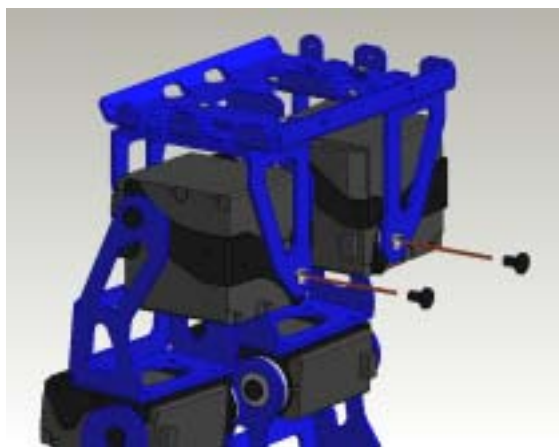
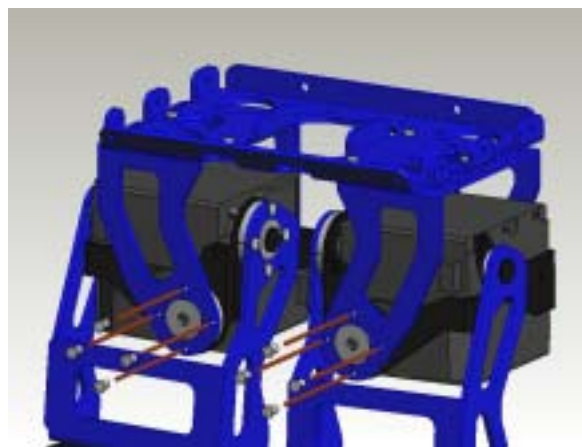
M3-6低頭タッピンネジで
サーボホーンをネジ止めします。

8. レッグジョイントの取付け



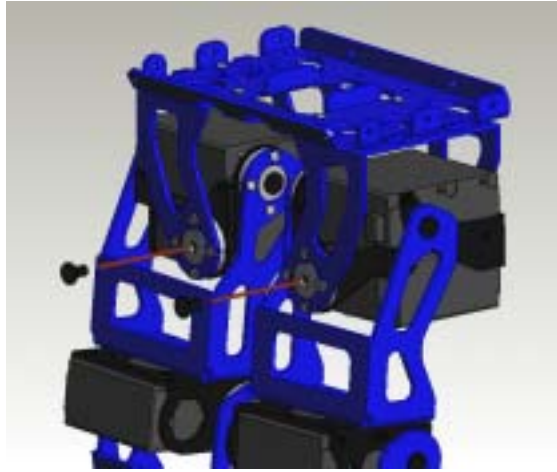
ボディベースに左右のレッグジョイントを取り付けます。
ネジA 6本でネジ止めします。
レッグジョイントにブッシュを取り付けます。

9. 脚部の組付け1



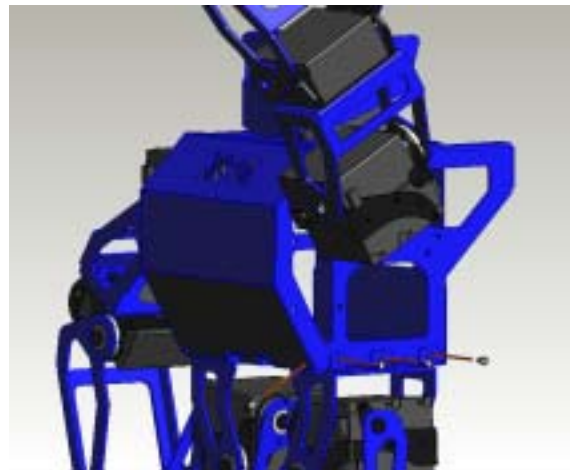
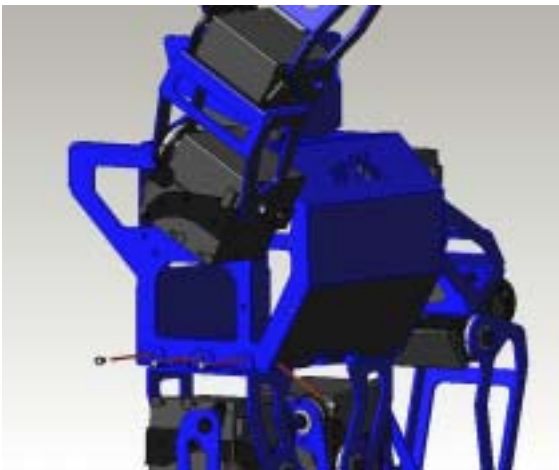
レッグジョイントに大腿サーボボックスを取り付けます。
ネジD 4本・ネジC 1本でネジ止めします。
脚ROLL軸の可動範囲は、サーボモータを原点にあわせた
状態で、上図の方向で脚を取り付けてください。

10.脚部の組付け2



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。

11.胴体の組付け



ボディベースと左右のボディサイドを
ネジA3本でネジ止めします。

1 2.配線の接続

**CN1-1
左大腿ROLL軸**



**CN2-1
右大腿ROLL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。このとき、大腿ROLL軸と大腿PITCHの配線を取り違えないよう注意してください。

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。