

RB2000 19軸化セット

RB2000から6軸追加して、19軸へグレードアップするためのセットです。大腿ROLL軸、脚YAW軸、肘ROLL軸が追加されます。

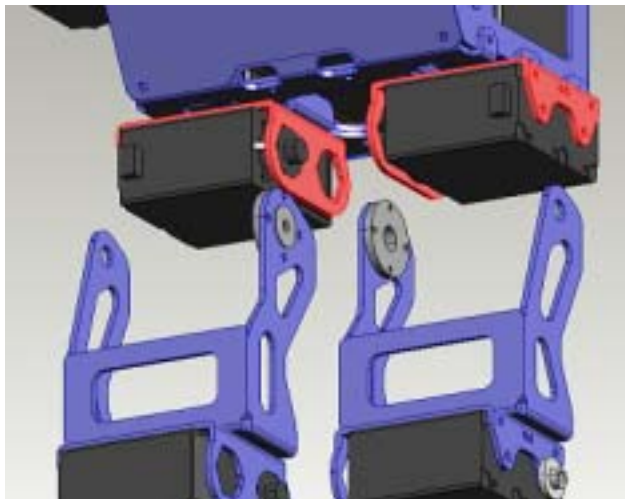
- ・大腿ROLL軸は、足を横に広げることで真横への移動などが可能になります。
- ・脚YAW軸は、脚を根元で回転することで、その場回転などが可能になります。
- ・肘ROLL軸は、腕を曲げることで多彩なモーションが可能になります。



- ・腰サーボホルダ × 2
- ・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 × 50
(M2-3低頭ネジ)
- ・ネジC × 10
(M3-5低頭ネジ) ブッシュ × 10
- ・ネジD × 50
(M2-3低頭タッピンネジ)
- ・ネジE × 50
(M2-5低頭タッピンネジ)
- ・ジュラコンワッシャ × 2

組み立て前の準備 1

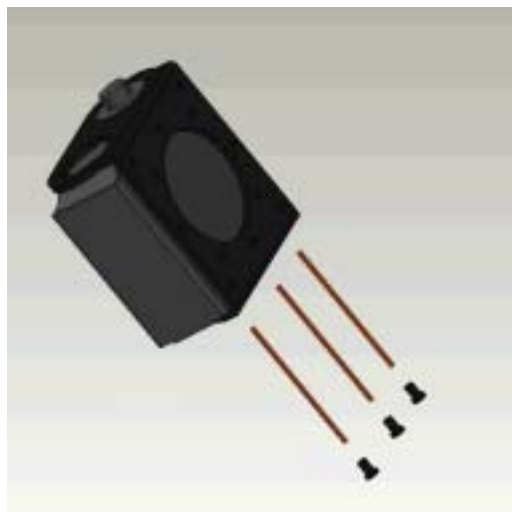
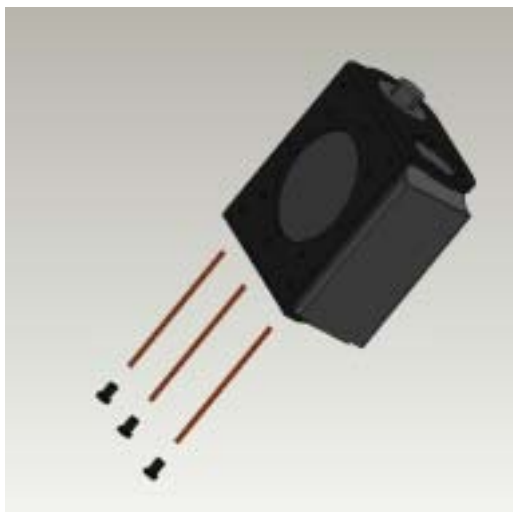


肘ROLLのサーボブロックは大腿PITCH軸のものを流用します(上図の赤色の部品です)。まずは大腿ロール軸を取り外しサーボブロックを取り出してください。

組み立て前の準備 2

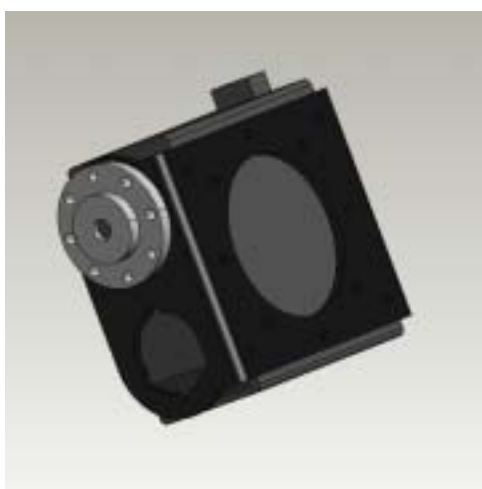
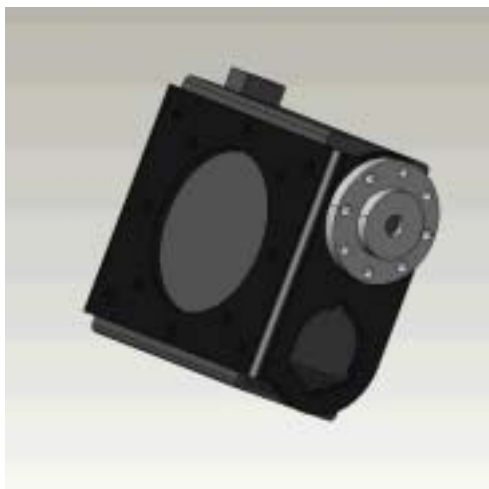
RB2000組立マニュアルの5ページを参考に、サーボモータをニュートラルの位置に合わせてから組み立てを始めてください。

1. サーボブロックの組立て1



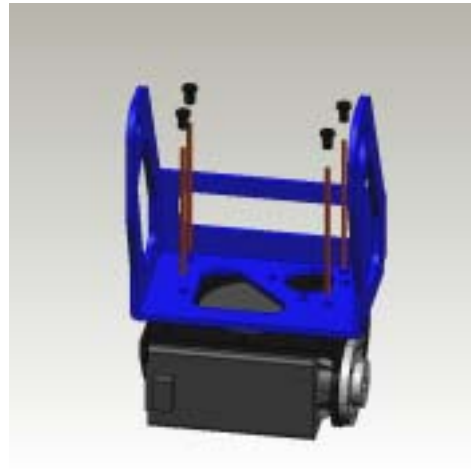
サーボホルダにサーボモータをはめ込み、ネジE 3本で図の箇所をネジ止めします。

2. サーボブロックの組立て2



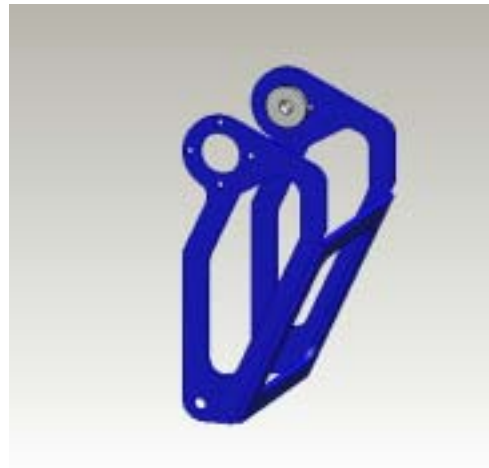
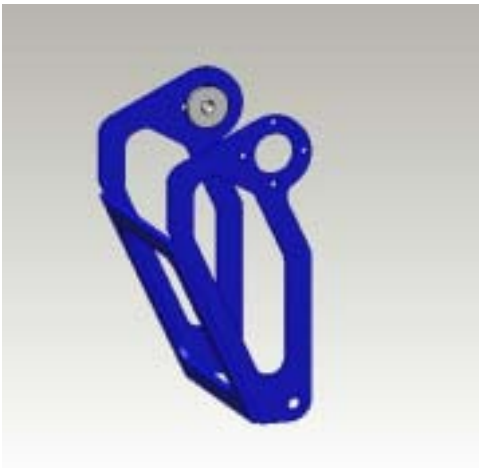
肘サーボブロックにサーボホーンをはめ込みます。

3.上腕の取付け



肘サーボボックスにアームを取り付けます。
ネジA 4本でネジ止めします

4.ハンド部の取付け1



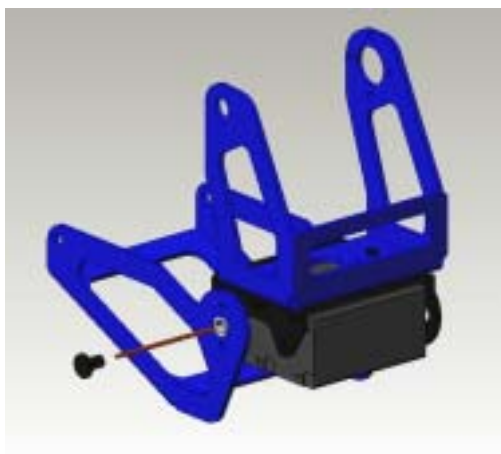
ハンドにブッシュを取り付けます。

5. ハンド部の組付け2



ネジDで肘サーボブロックに、ハンドを取り付けます。
肘ROLL軸の可動範囲設定は、上図のように手を直角に曲げた位置にサーボモータの原点を合わせます。

6. ハンド部の組付け3



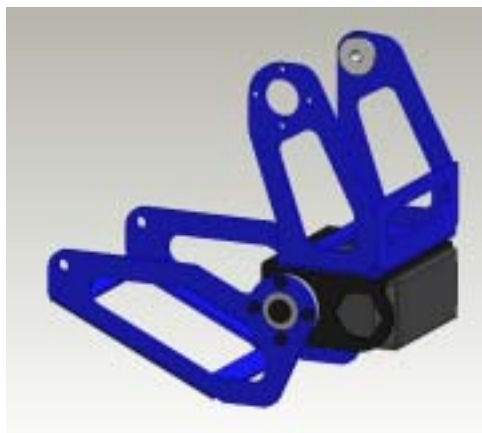
ネジCでハンドをネジ止めします。

7.ハンド部の組付け4



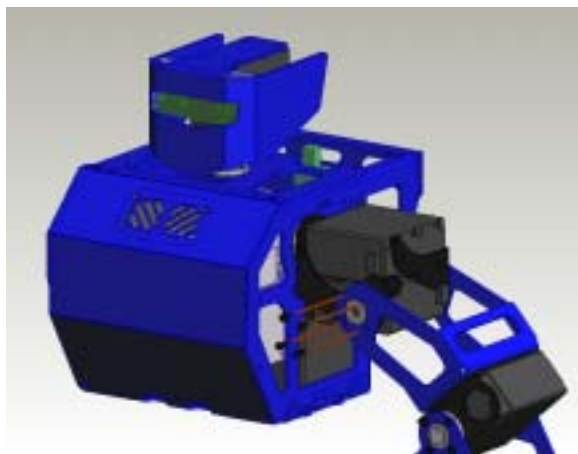
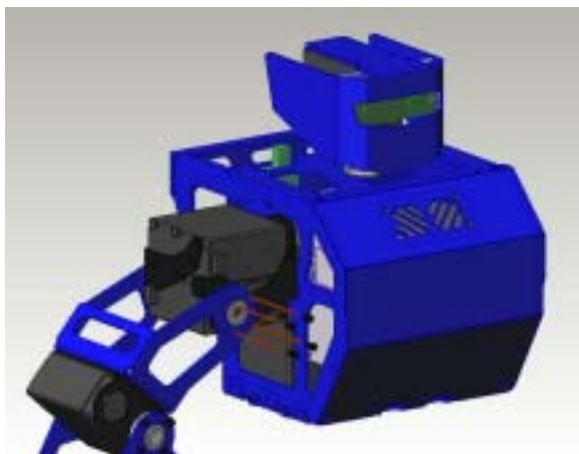
M3-6低頭タッピンネジで
サーボホーンをネジ止めします。

8.上腕部の組付け1



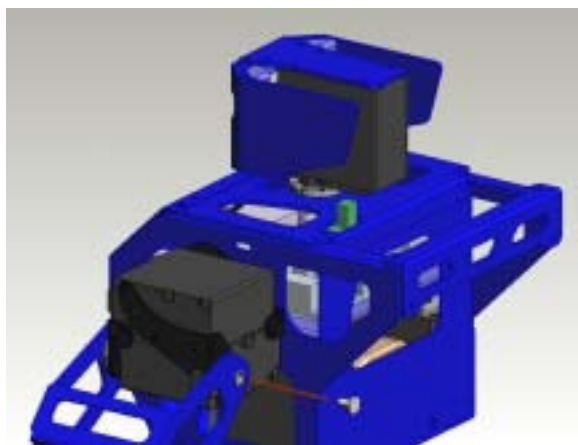
上腕(アーム)にブッシュを取り付けます。

9. 上腕部の組付け 2



肩サーボブロックに上腕部を取り付けます。
ネジD4本でネジ止めします。

10. 上腕部の組付け 3



ネジCで上腕部をネジ止めします。

1 1.上腕部の組付け4



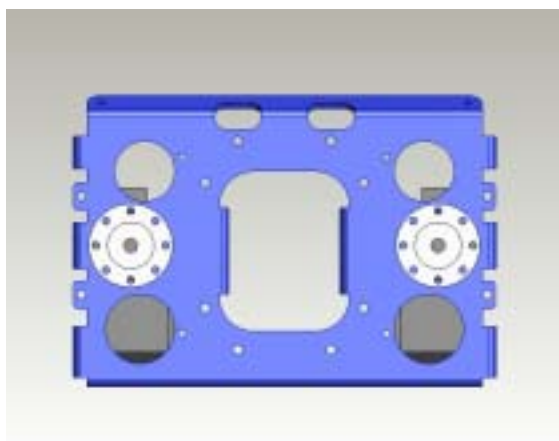
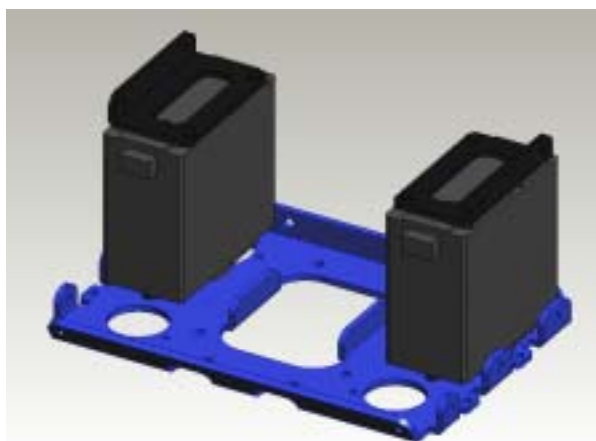
M3-6低頭タッピンネジで
サーボホーンをネジ止めします。

1 2.脚YAW軸の組付け1



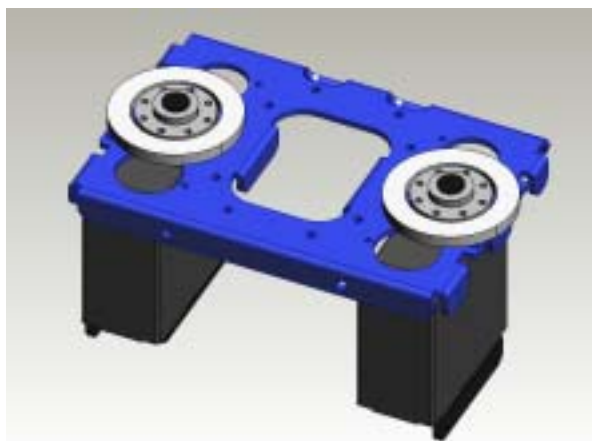
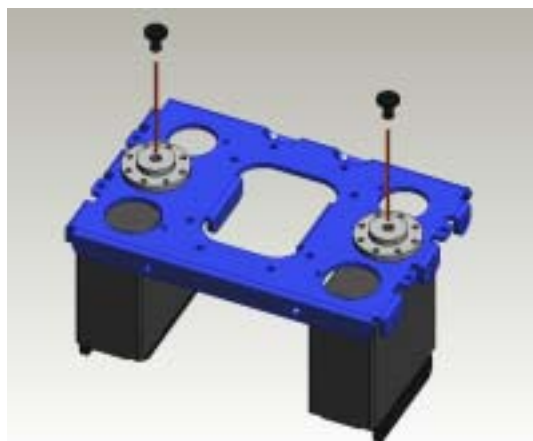
ネジEで腰サーボホルダをサーボモータに
ネジ止めします。

1 3.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。

1 4.脚YAW軸の組付け3



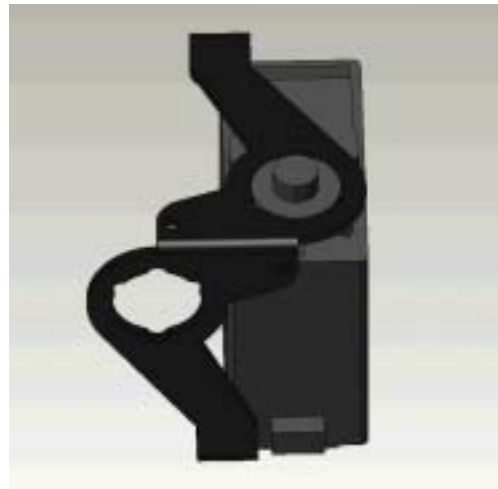
M3-6低頭タッピンネジでサーボホーンをネジ止めします。ジュラコンワッシャを置きます。

1 5.脚YAW軸の組付け4



ネジDでレッグジョイントを取り付けます。
ブッシュを取り付けます。

1 6.脚ROLL軸の組付け1



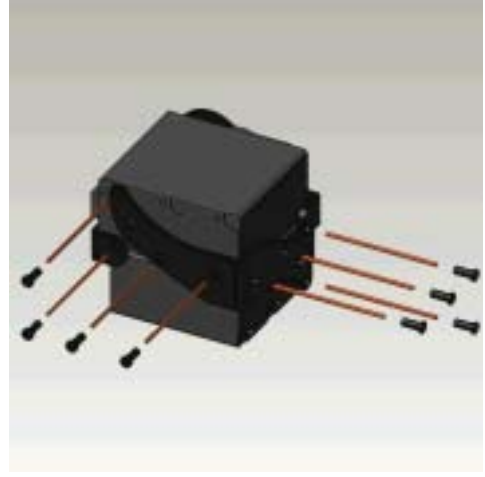
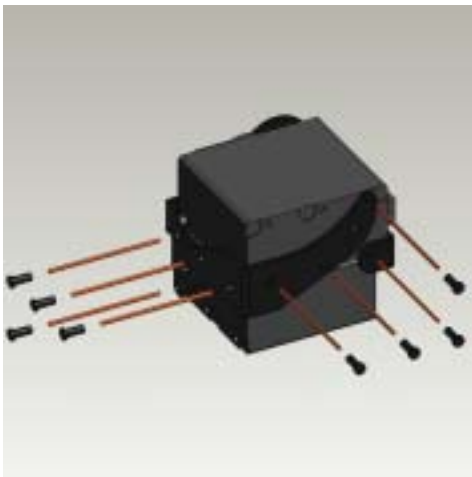
サーボホルダA1とA2に図のように
サーボモータをはめ込みます。

17.脚ROLL軸の組付け2



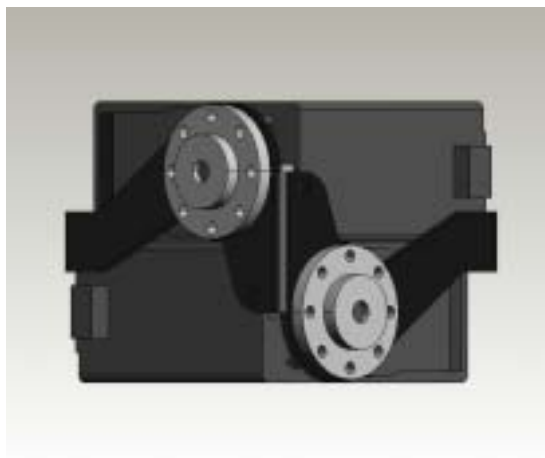
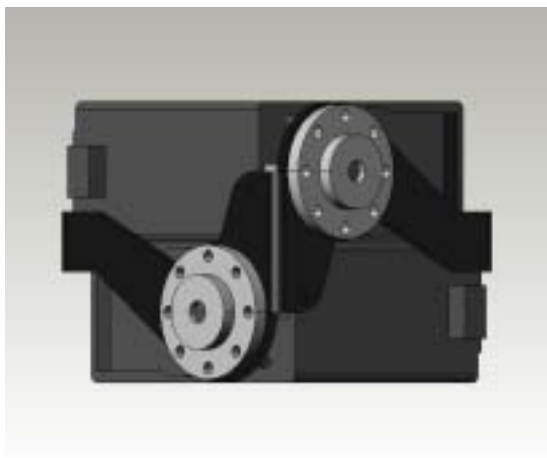
図のようにもう一つの
サーボモータもはめ込みます。

18.脚ROLL軸の組付け3



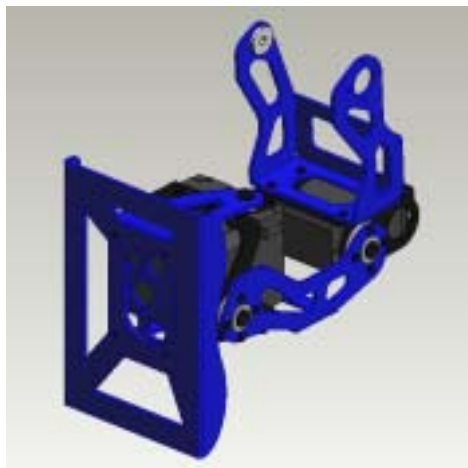
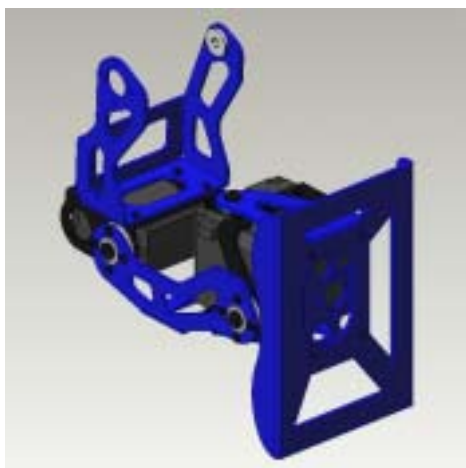
サーボホルダB1、B2を図のようにあてがい、
それぞれネジE 8本でネジ止めします。

19.脚ROLL軸の組付け4



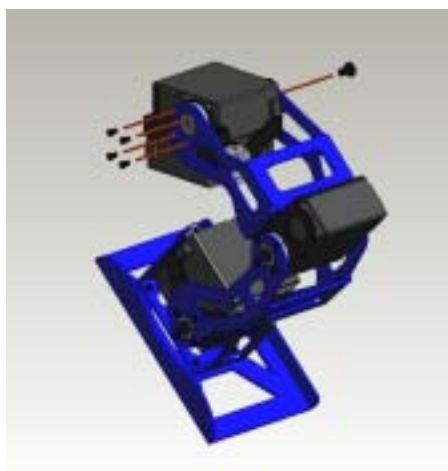
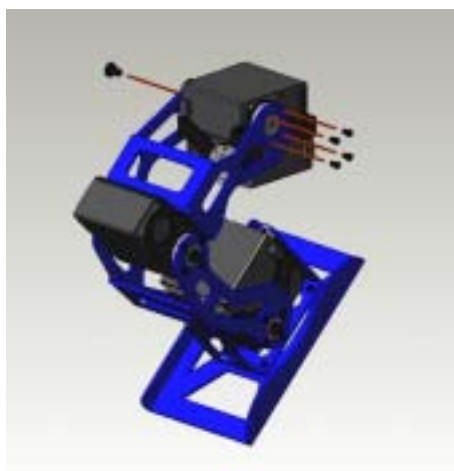
サーボモータにサーボホーンを取り付けます。

20.脚ROLL軸の組付け5



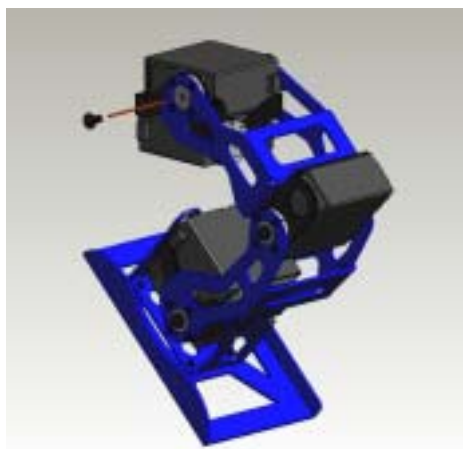
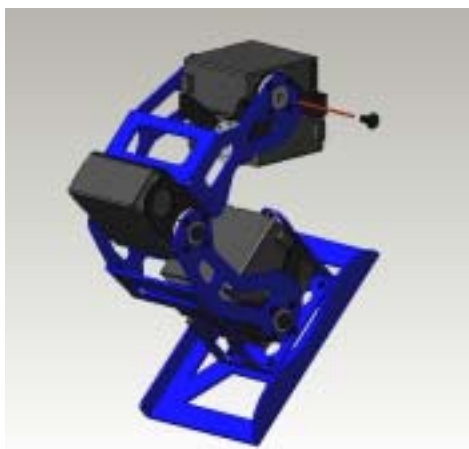
レッグ1にブッシュを取り付けます。

2 1.脚ROLL軸の組付け6



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

2 2.脚ROLL軸の組付け7



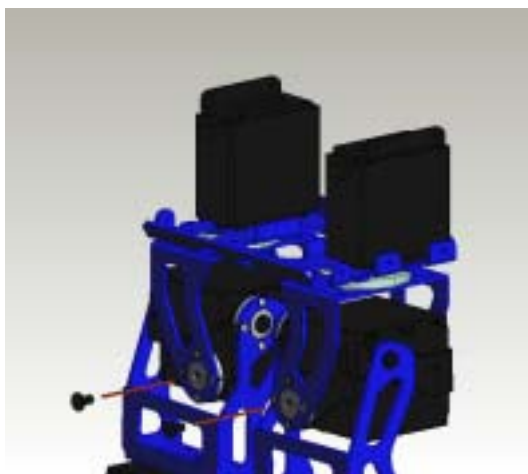
M3-6低頭タッピンネジで
サーボホーンをネジ止めします。

2 3.脚ROLL軸の組付け 8



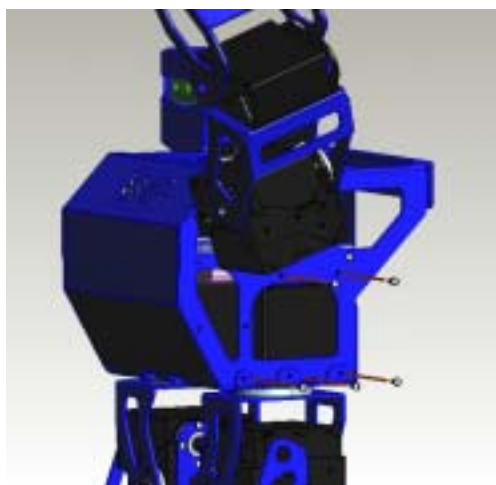
脚YAW軸のレッグジョイントに大腿サーボボックスを取り付けます。ネジD4本・ネジC1本でネジ止めします。

2 4.脚ROLL軸の組付け 9



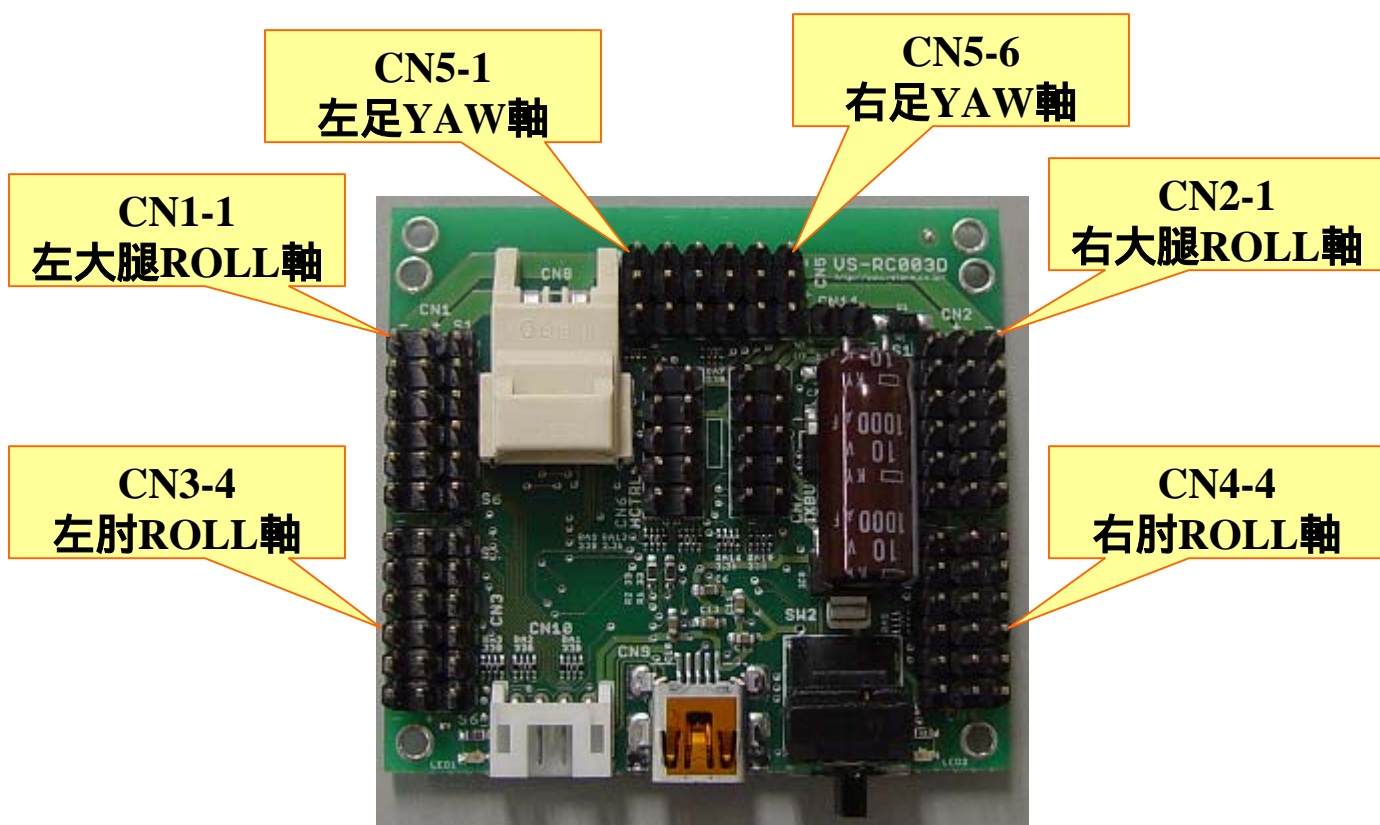
M3-6低頭タッピンネジでサーボホーンをネジ止めします。脚ROLL軸の可動範囲は、サーボモータを原点にあわせた状態で、上図の方向で脚を取り付けてください。

25. 胴体の組み付け



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。

26.配線の接続



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。