

# RB2000 15軸化セットB

RB2000に肘ROLL軸を追加するセットです。  
腕を曲げることで多彩なモーションが可能になります。

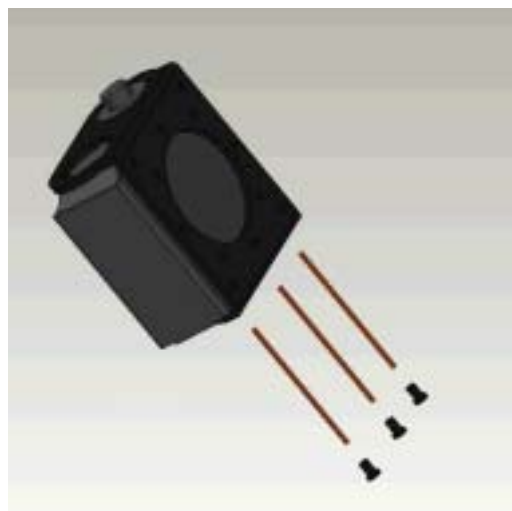
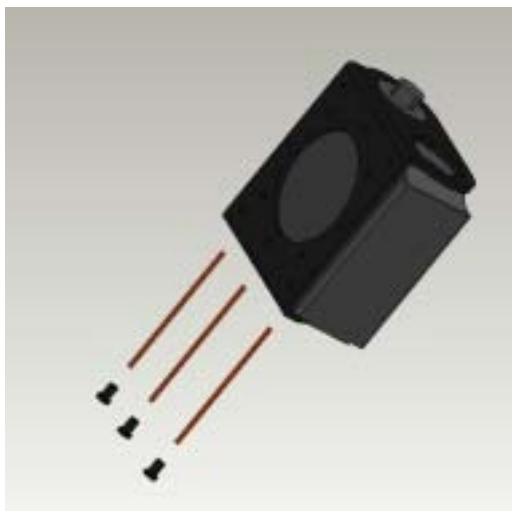


- ・サーボホルダ × 2
- ・ネジA × 20  
(M2-3低頭ネジ)
- ・ネジC × 10  
(M3-5低頭ネジ)
- ・ネジD × 20  
(M2-3低頭タッピンネジ)
- ・ネジE × 20  
(M2-5低頭タッピンネジ)
- ・ブッシュ × 5

## 組み立て前の準備

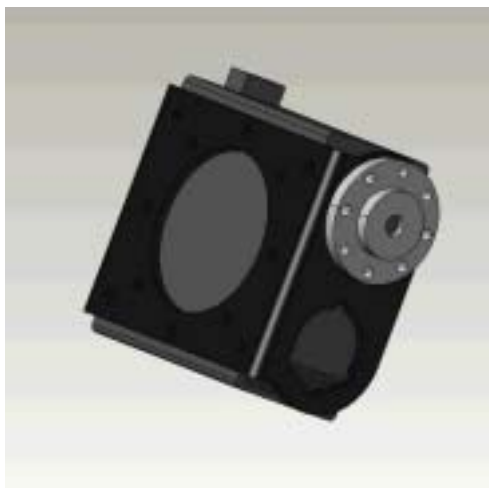
RB2000組立マニュアルの5ページを参考に、  
サーボモータをニュートラルの位置に合わせてから  
組み立てを始めてください。

## 1. サーボブロックの組立て1



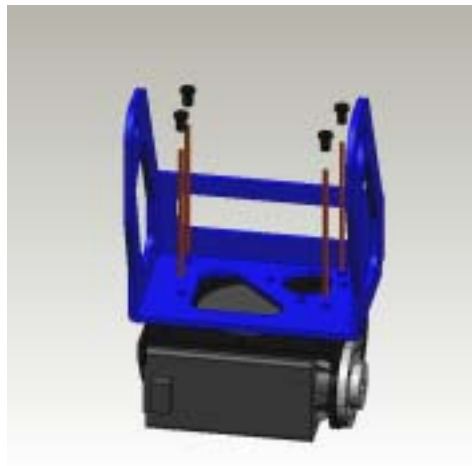
サーボホルダにサーボモータをはめ込み、ネジE 3本で図の箇所をネジ止めします。

## 2. サーボブロックの組立て2



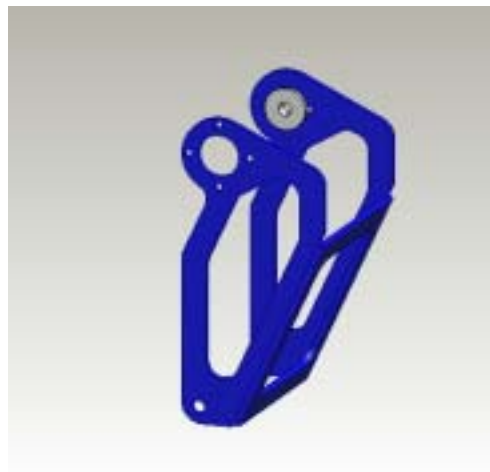
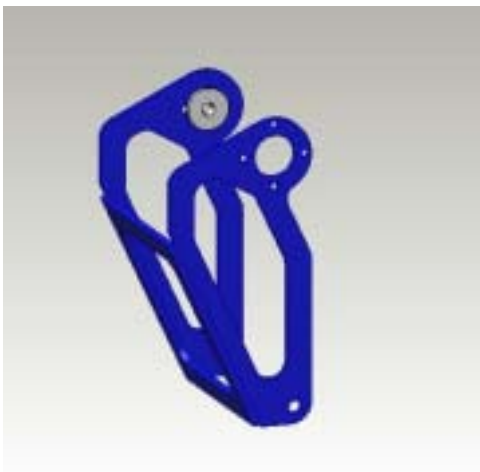
肘サーボブロックにサーボホーンをはめ込みます。

### 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



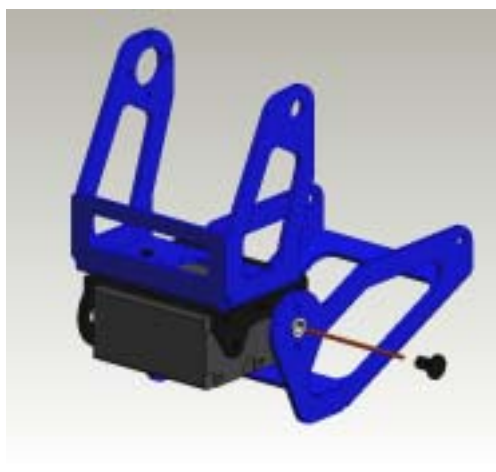
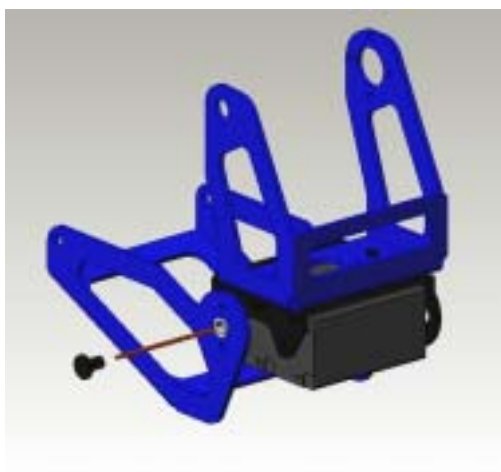
ハンドにブッシュを取り付けます。

## 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



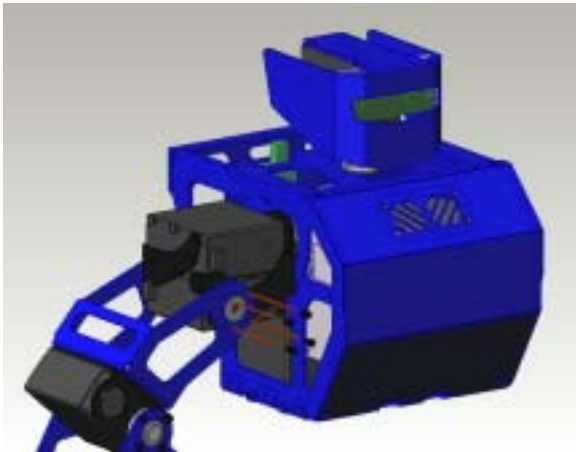
M3-6低頭タッピンネジで  
サーボホーンをネジ止めします。

## 8. 上腕部の組付け1



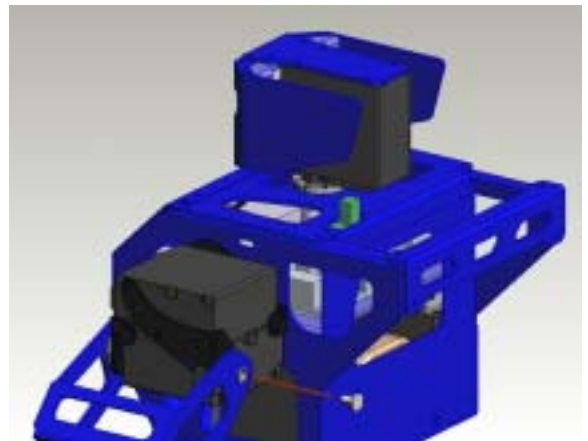
上腕(アーム)にブッシュを取り付けます。

## 9.上腕部の組付け2



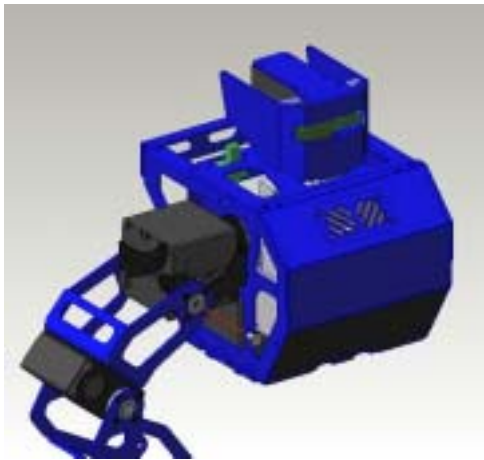
肩サーボブロックに上腕部を取り付けます。  
ネジA4本でネジ止めします。

## 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.CPUボードへの配線



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](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。