

Robovie-nano 用ハンドユニット 取扱説明書

お買い上げいただき、ありがとうございます。

ご使用になる前に、この「取扱説明書」をよくお読みいただき安全にお使いください。

⚠️ ご注意

- 本製品をRobovie-nanoに組み込む場合、必ず**Robovie-nano 用バッテリー**(6.0V 700mAh NiMH)、**Robovie-nano 用スイッチ付き電源ケーブル**と同時に使用してください。標準で搭載しているRobovie-nano用電池ボックスでは、本来の性能を発揮できないことがあります。
- 本製品で、サーボモータをハンドが閉じる方向に過度に回転させるとサーボモータがロック状態になり破損する可能性があります。また、物をつかむ動作を行ったときのサーボモータへの負荷を低減する機構を搭載しておりますが、サーボモータが故障することを完全に防止する機構ではありません。動作時はサーボモータがロック状態にならないように注意してご使用ください。

○ パーツリスト

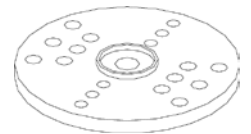
パーツがそろっているか確認してください。

×2



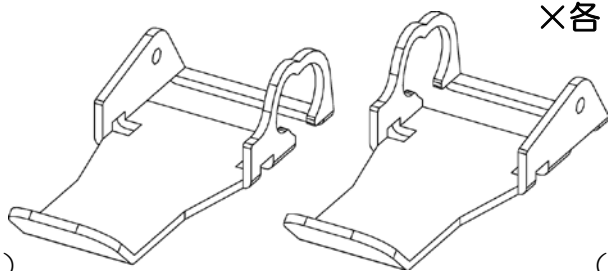
サーボモータ
VS-S020A

×2



VS-S020A 用
サーボホーン

×各1

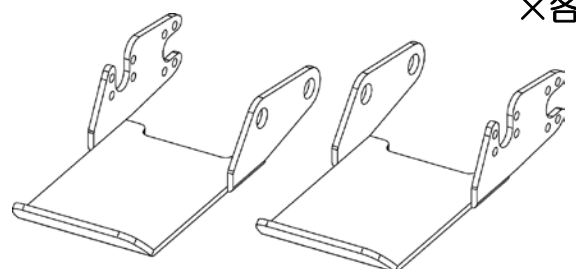


(L)

(R)

ハンドフレームA

×各1



(L)

(R)

ハンドフレームB

M2-4 S ×10



ネジ NC
M2-4 S タイプ

M3-6 ×2



ネジ NE
M3-6 低頭

×2



輪ゴム

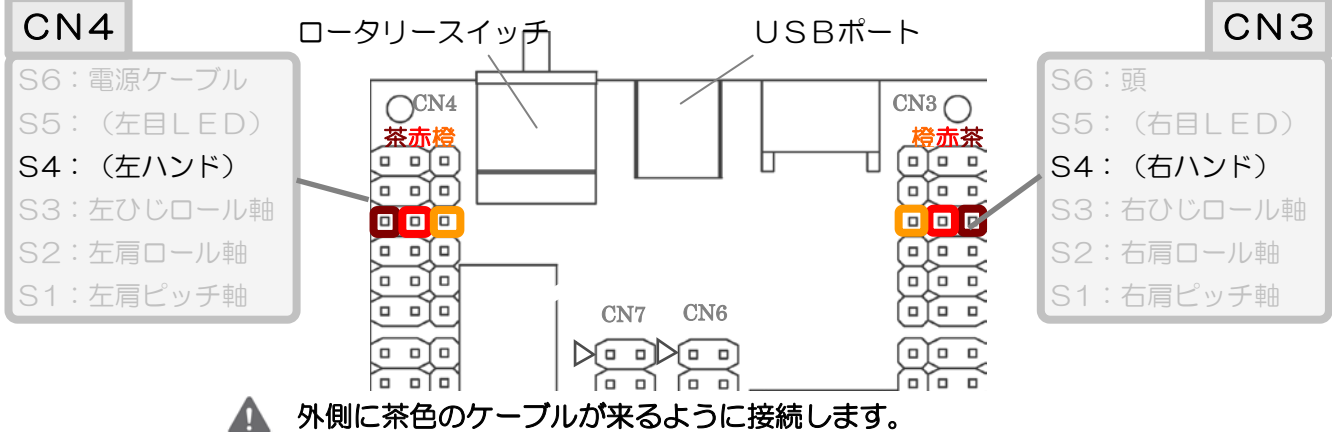
×2



プッシュ

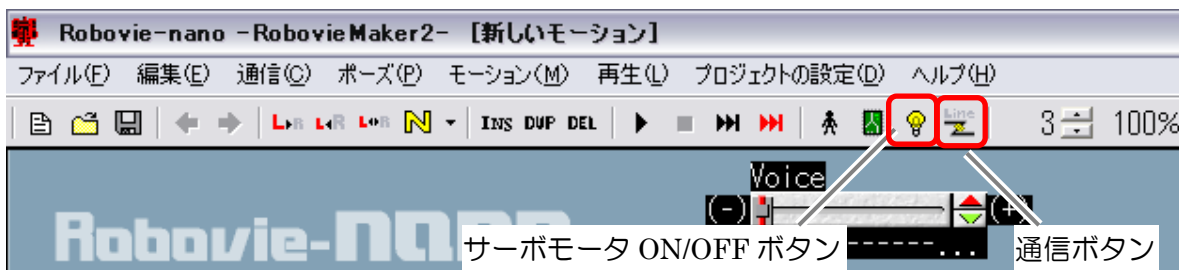
1 サーボモータの接続


CPUボードのコネクタにサーボモータを接続します。

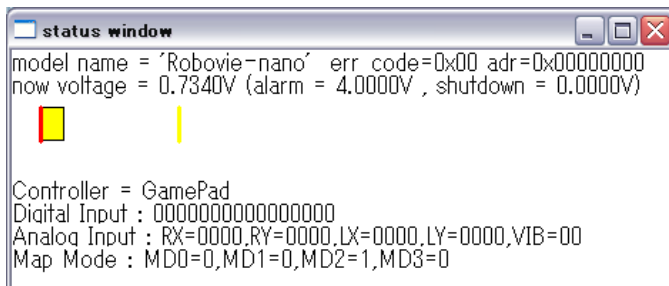



2 サーボの原点をあわせる


PCでRobovieMaker2を起動し、ハンドを組み込むロボットのプロジェクトを開きます。

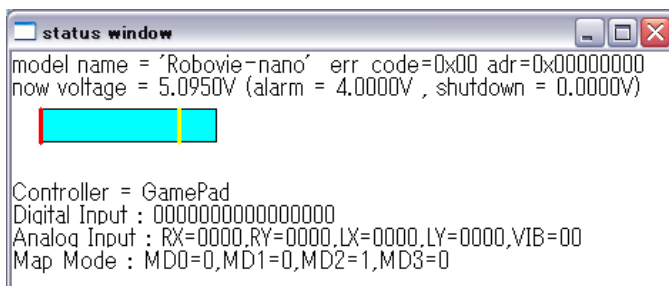


PCとCPUボードをUSBケーブルで接続した状態でツールバーの通信ボタン  を押します。




 を押すと、右のウィンドウが表示されます。

電池ボックスに単4ニッケル水素充電電池を取り付け、スイッチをいれCPUボードの電源を入れた後、サーボモータON/OFFボタン  を押し、サーボモータをONにします。



電池を入れると電圧レベルが上昇します。

 を押すと、サーボモータがONし、すべてのサーボが原点に移動します。

サーボモータが動作していることを確認した後、サーボモータをOFFにします。上記手順を逆にたどり、スイッチをOFFにし、2つのサーボモータを外します。

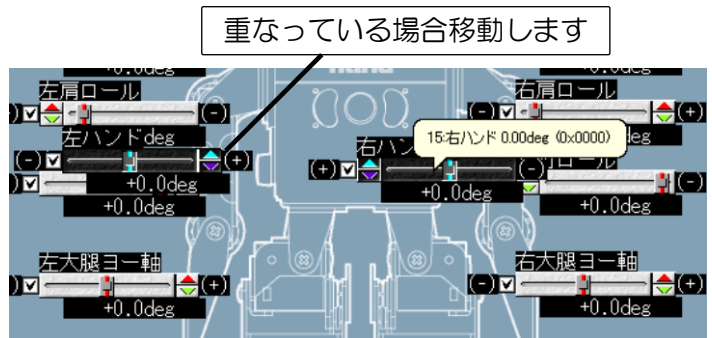
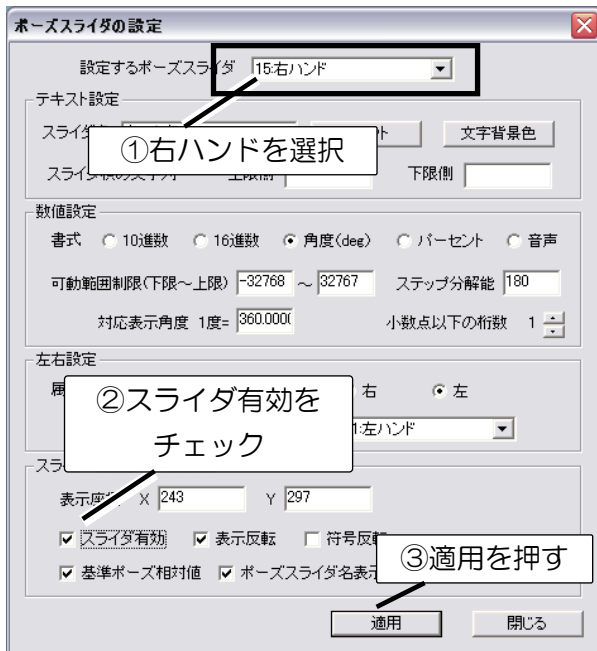
3 ポーズスライダの表示

RobovieMaker 2のポーズスライダエリアで右クリックし、「ポーズスライダのプロパティ」を開きます。

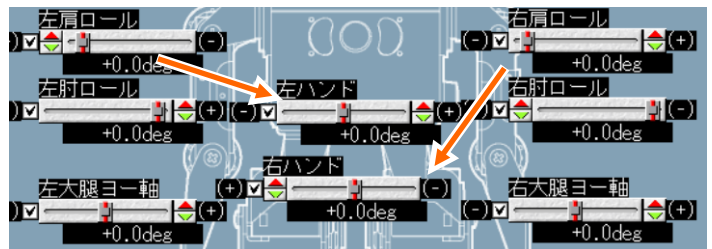
設定するポーズスライダで「右ハンド」を選択し、スライダ有効にチェックを入れ、適用を押します。

設定するポーズスライダで「左ハンド」を選択し、スライダ有効にチェックを入れ、適用を押します。

表示したスライダは重なって表示されることがありますので、重ならないように、任意の位置に移動します。Shift を押しながらマウスの左クリックでポーズスライダをドラッグすることで移動できます。



Shift を押しながらマウスでドラッグ



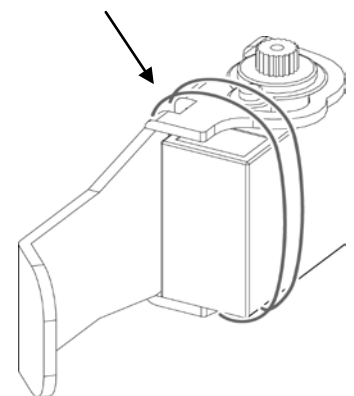
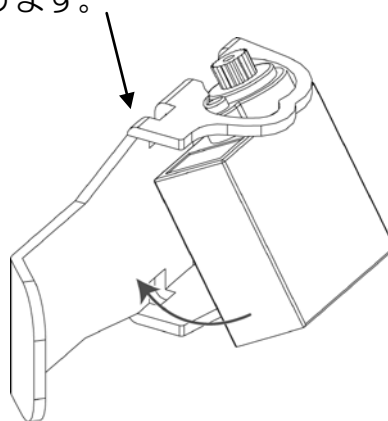
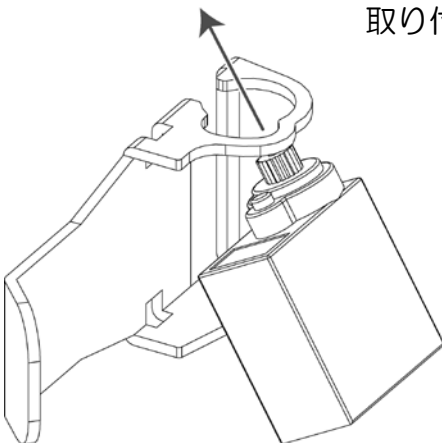
21:左ハンドも同様に有効にします

4 サーボの取り付け

以降はすべて右ハンドの組立てです。
左ハンドも同様の方法で組み立てます。

⚠ サーボの底を押しながら、
少しフレームをたわませて
取り付けます。

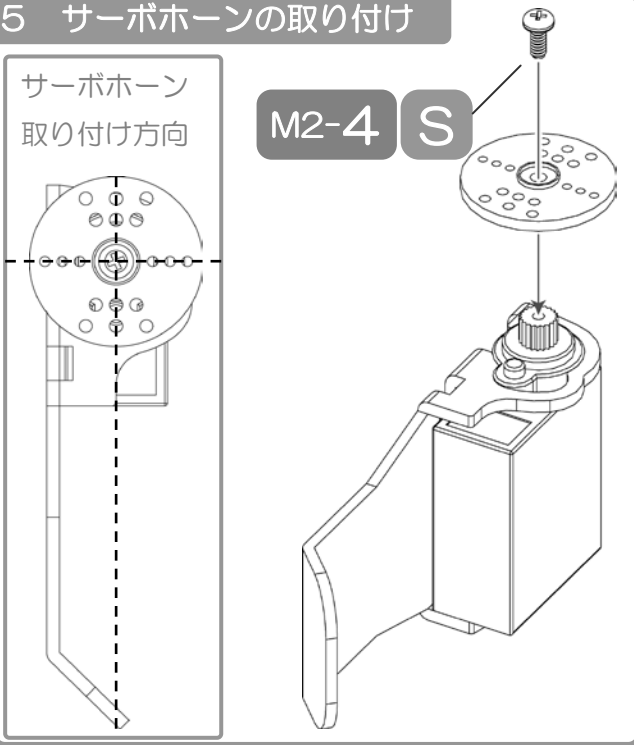
⚠ 輪ゴムを二重にかけます



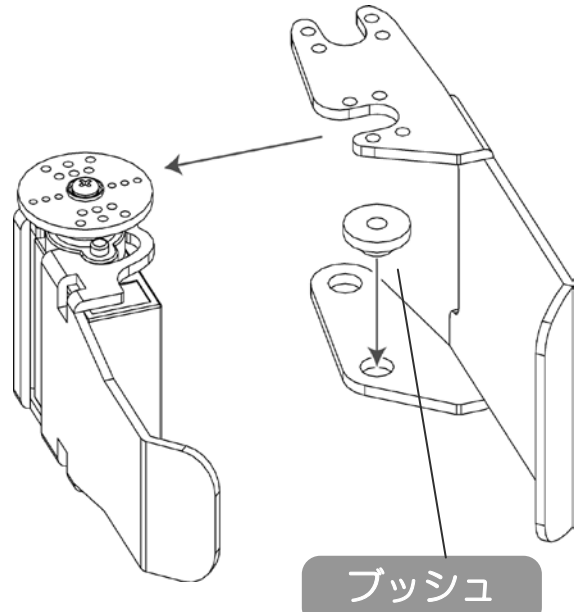
5 サーボホーンを取り付け

サーボホーン
取り付け方向

M2-4 S

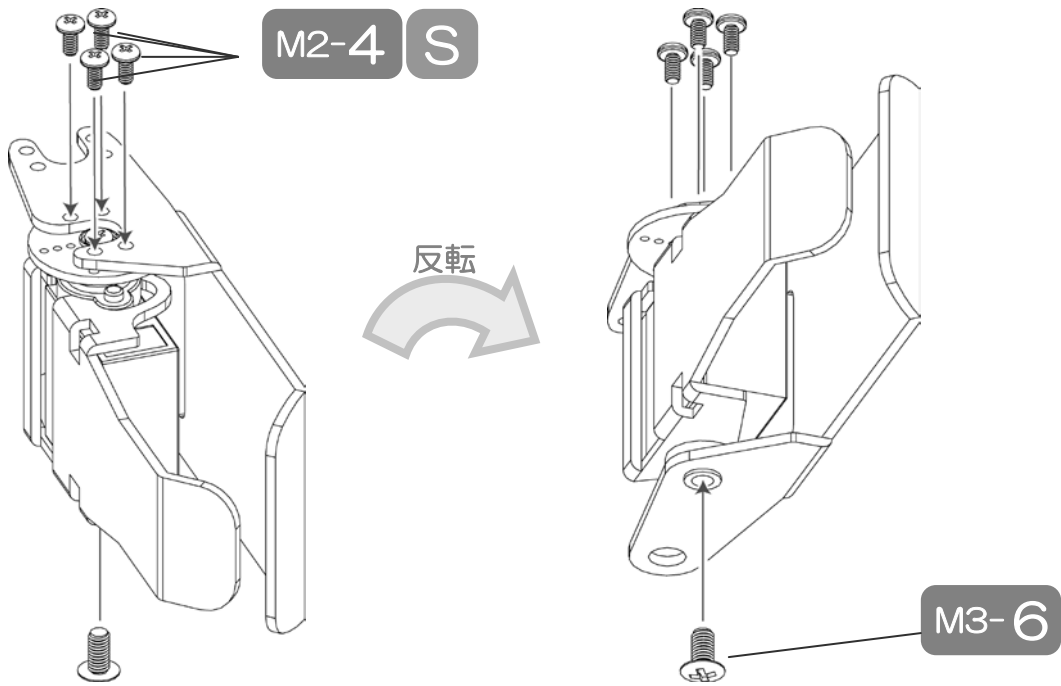


6 フレーム B の取り付け①



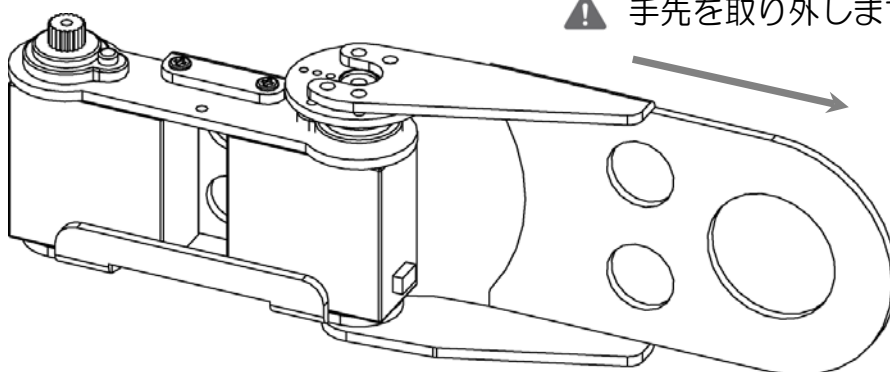
7 フレーム B の取り付け②

M2-4 S

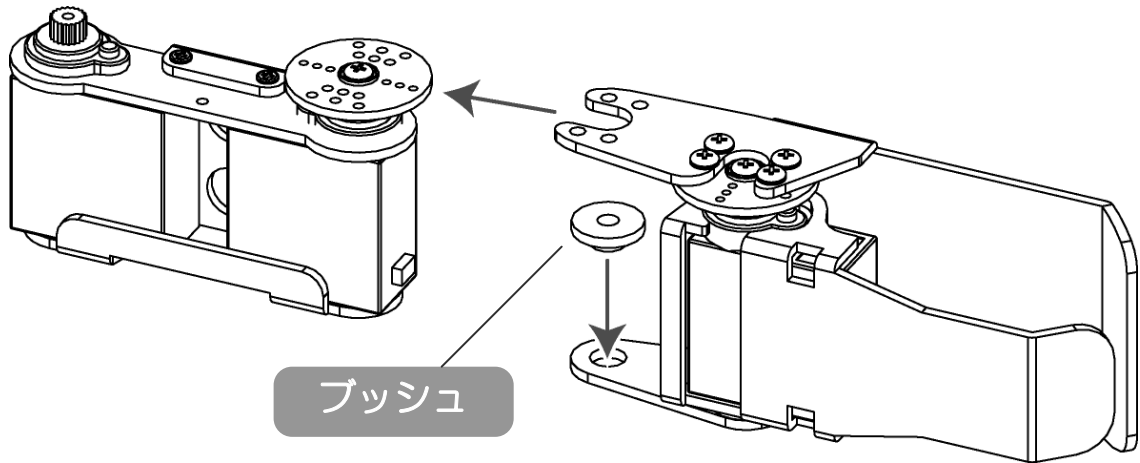


8 本体への取り付け①

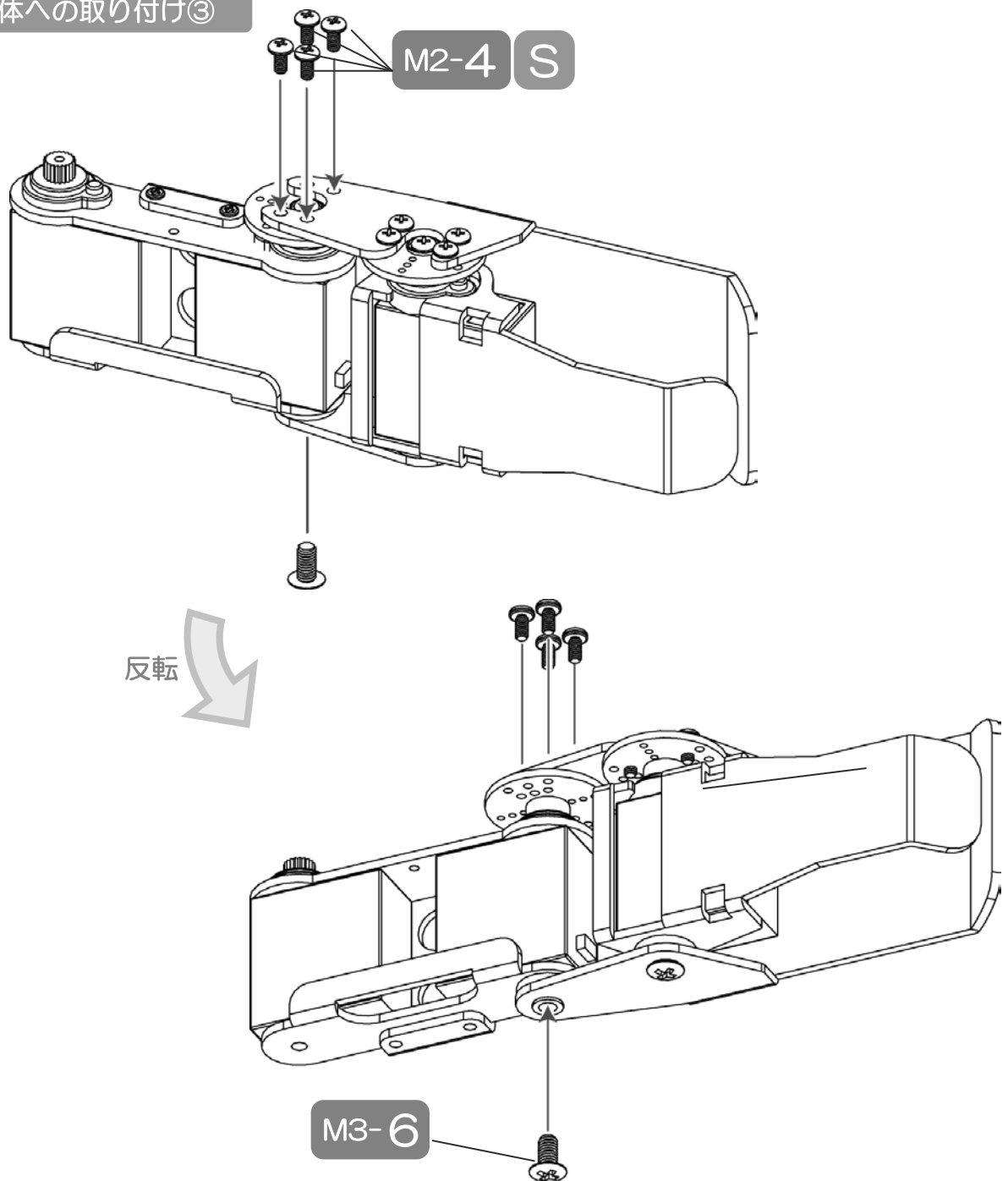
⚠ 手先を取り外します



9 本体への取り付け②



10 本体への取り付け③



完成図

※すべて右ハンドユニット



正面



背面



正面

使用方法

- 組立てが完了しましたら、本説明書「1 サーボモータの接続」を参考に CPU ボードにサーボモータのコネクタを接続します。
- PC とロボット本体を USB ケーブルで接続し、RobovieMaker2 を起動します。
- 本体の電源を入れ、サーボモータに通電します。このとき、ハンドユニットのサーボモータがロックして破損しないように注意してください。
- ハンドユニットのサーボモータの初期位置を調整し、モードスイッチの設定を CPU ボードに書き込みます。初期位置は、先端が 5mm 程度開いた状態に設定してください。

■オプションパーツ、関連商品のご購入はこちら



オンラインショップ
ROBOT SHOP

ロボット関連商品 **NO.1** の品揃え!

www.vstone.co.jp/robotshop/ | ロボットショップ | 検索

即日出荷可能! | 送料無料 | 10,000円以上ご購入の場合 | 大量注文受付可能

★楽天・Amazon・Yahooの各Web店舗、または東京、福岡の各ロボットセンター店舗でもロボット関連商品をお買い求めいただけます。

ロボットセンター東京秋葉原店 (東京支店)

〒101-0021

東京都千代田区外神田1-9-9 内田ビル4F

ロボットセンターロボスクエア店 (福岡支店)

〒814-0001

福岡市早良区百道浜2-3-2 TNC放送会館2F

ロボスクエア内

製品に関するお問い合わせ

製品の技術的なご質問は、症状・ご使用の環境などを記載の上、メールにてお願い致します。

E-mail : infodesk@vstone.co.jp

(申し訳ございませんが、お電話での技術的なご質問は受け付けておりません。)

Robot コミュニケーションサイト!

LET'S★ROBOT

ロボットに関するサンプルモーションのダウンロード、動画などのコンテンツが満載!

<http://lets-robot.com>

Vstone

ヴイストーン 株式会社

〒555-0012 大阪府大阪市西淀川区御幣島 2-15-28

www.vstone.co.jp