

はじめに

本書では、KCB-5をKHR-3HVへ搭載する方法を紹介します。

本マニュアルでは、KHR-3HVを付属のマニュアルに従って標準状態で組み上げた状態を対象とします。

サーボ端子には極性があります。誤って接続しますとサーボやボードの破損につながりますので十分に注意して作業をしてください。電源投入後に、異臭、発熱、発煙など異常が起きましたらすぐに電源を切りバッテリーを外してください。

対応製品

本書は以下の製品に対応しています。

ロボットキット

No.03070 KHR-3HV Ver.2

No.03020 KHR-3HV

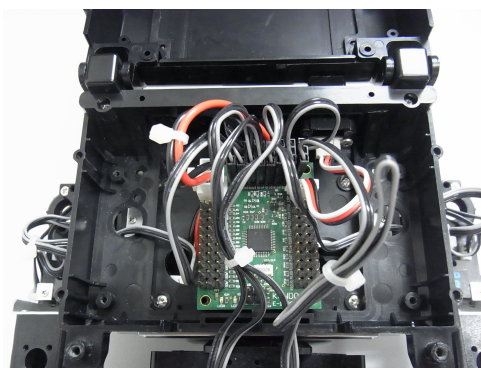
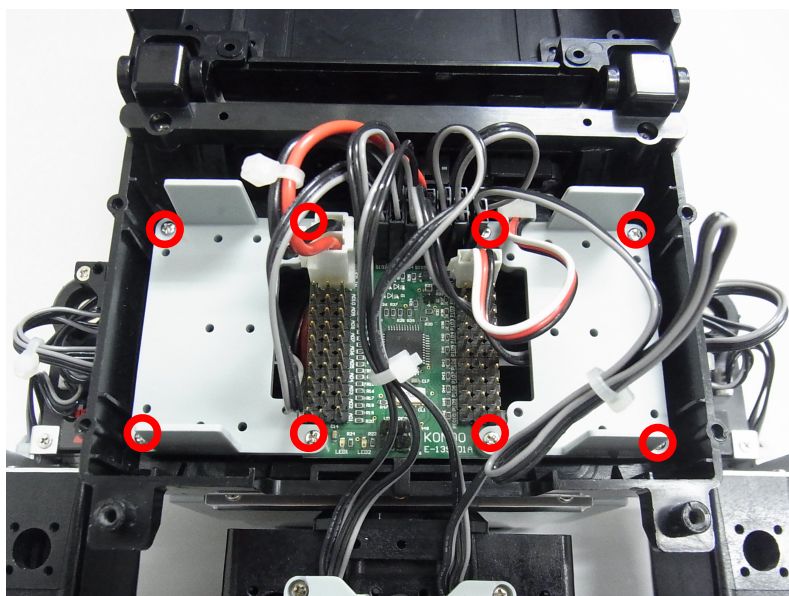
コントロールボード

No.03081 KCB-5

作業1:RCB-4HVを取り外す

KHR-3HVに搭載されているRCB-4HVを取り外すために、まずバックパックセットのパーツマウントAを取り外してください。各パーツマウントの四隅にあるビスを外すことで取り外しができます。

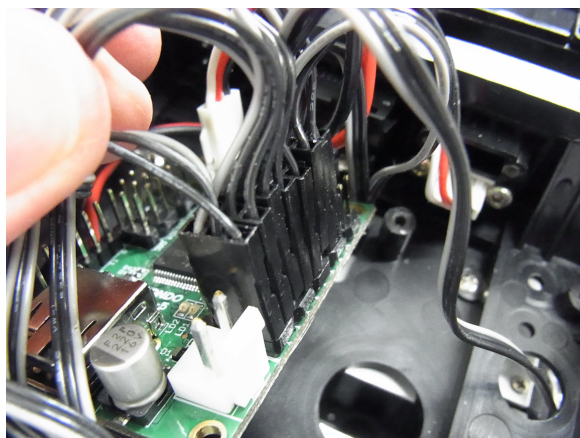
※取り外したビスとKCB-5の固定に使用しますので、なくさずに保管してください。



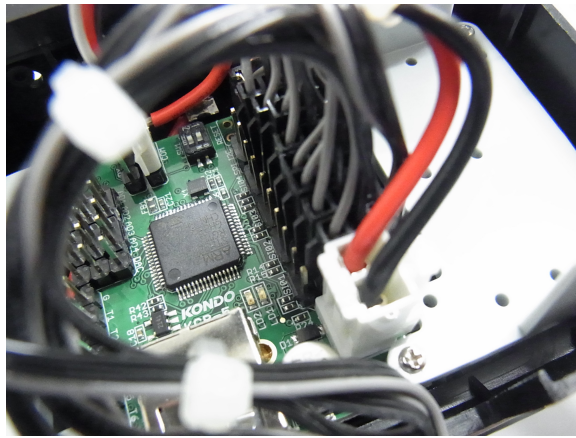
取り外した状態

作業2: ケーブルをつなぎ直す

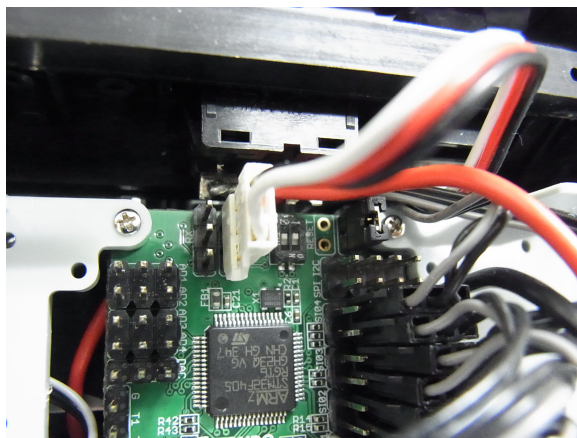
RCB-4HVからKCB-5へケーブルをつなぎ直します。KHR-3HV全身に接続されているケーブルは変更することなく、サーボコネクタを接続し直すだけで簡単にボードを変更することが可能です。RCB-4HVから一度に全てのケーブルを外した場合、どのケーブルがどこのサーボへ接続されているかわからなくなる可能性があります。接続するケーブルのみをRCB-4HVから抜き取って、順番につなぎ直してください。配線箇所は、次のページの「KHR-3HV配線図」を参考に接続してください。サーボの配線が完了したらCOMポートには延長コードを接続し、最後に電源ケーブルを接続します。



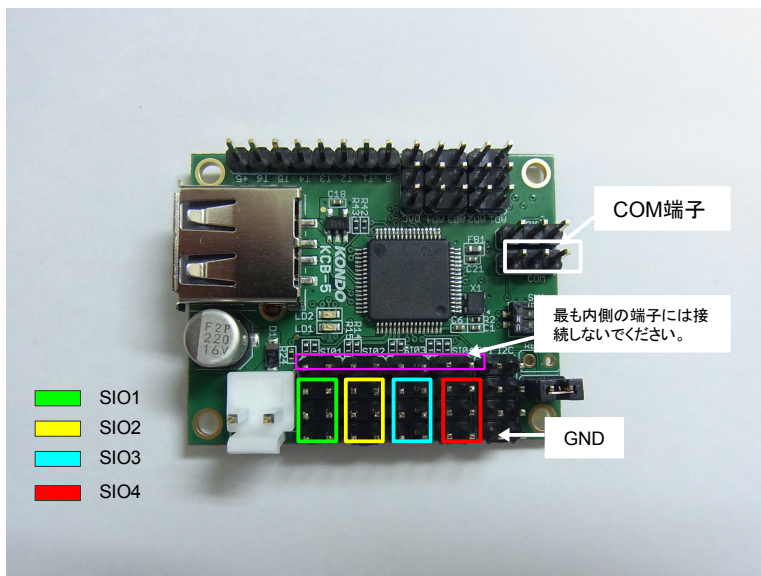
ケーブルの黒線がボードの外に揃うように接続します。



ボードへ正しく接続されると、グレーの線が内側に並びます。また、内側に端子が1列残ります。



COMポートに延長コードを接続してください。こちらも黒線がボードの外になるようにします。



サーボ端子の説明

【SIO端子について】

SIO端子は、4系統のシリアルで構成されています。1系統につき端子が2つありますが、内部でつながっていますのでどちらに接続しても同じです。

■端子別対応サーボ一覧表

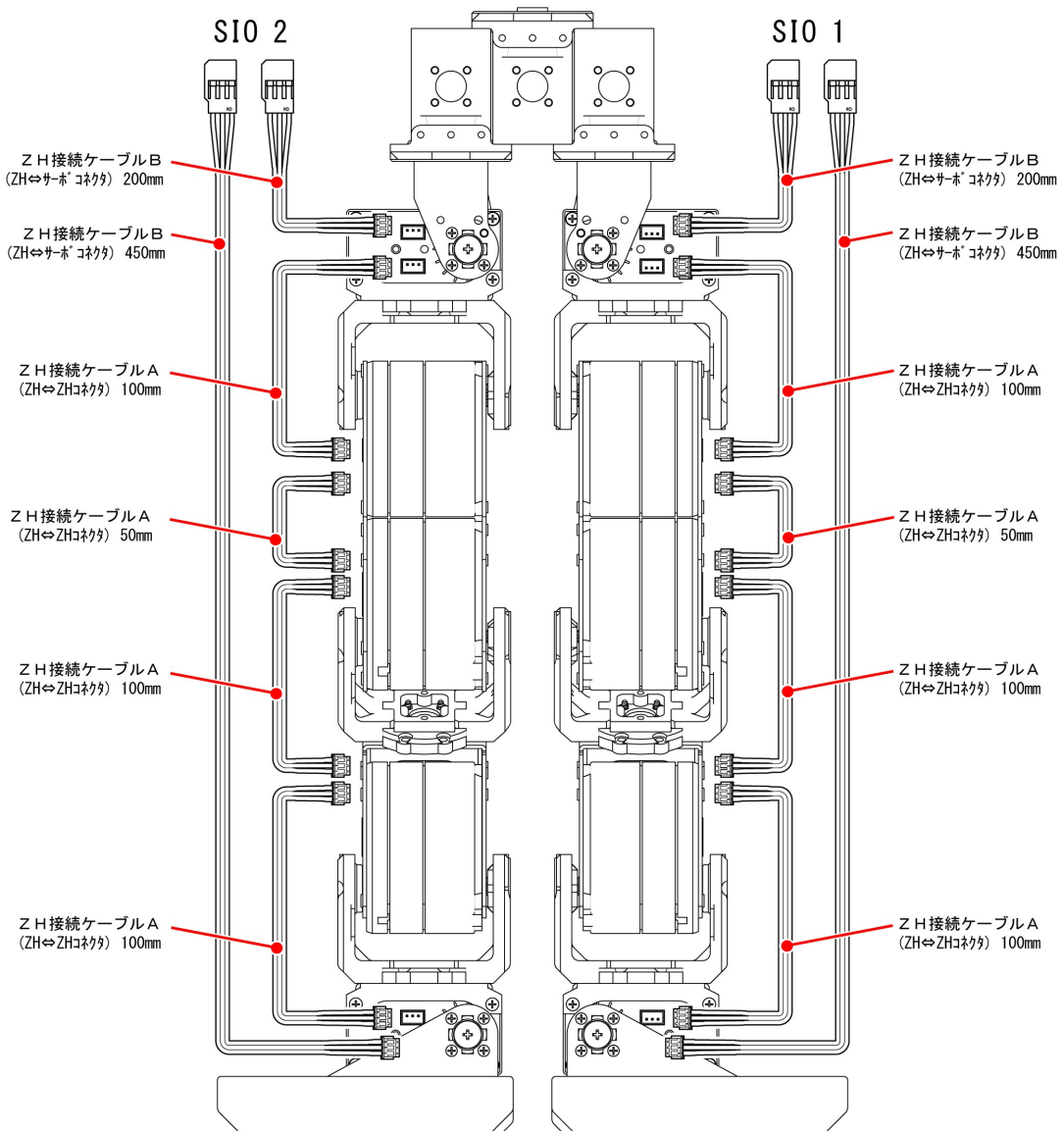
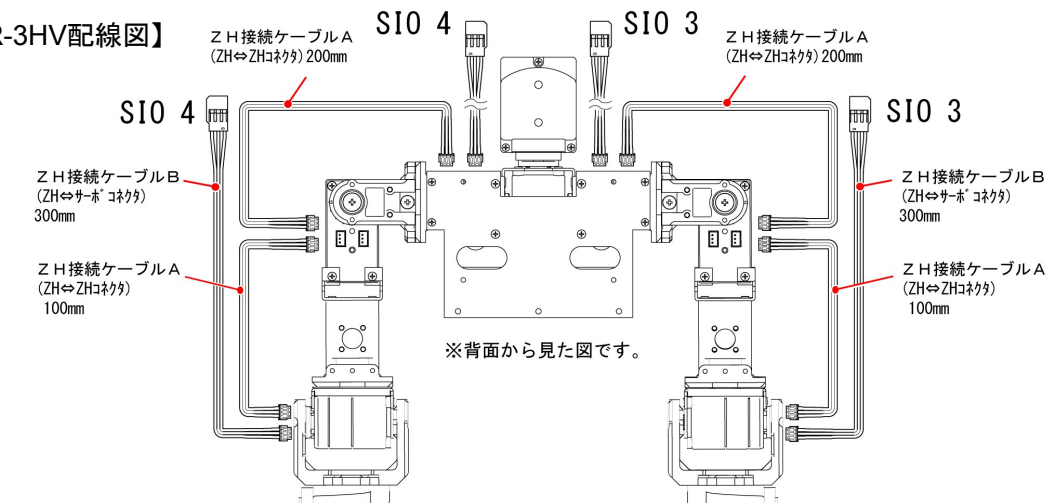
SIO1: 右足 サーボID6~10(緑色シール)

SIO2: 左足 サーボID6~10(黄色シール)

SIO3: 右腕 サーボID1~4(青シール)

SIO4: 左腕 サーボID0~4(赤シール)

【KHR-3HV配線図】



※背面から見た図です。

作業3:KCB-5を固定する

配線が完了したら、KCB-5をバックパックに固定します。固定には、RCB-4HVと同じようにパーツマウントAを挟んで固定してください。ビスは、作業1で取り外した2-8タッピングビスをそのまま使用します。固定が完了したらすべての作業は終了です。

