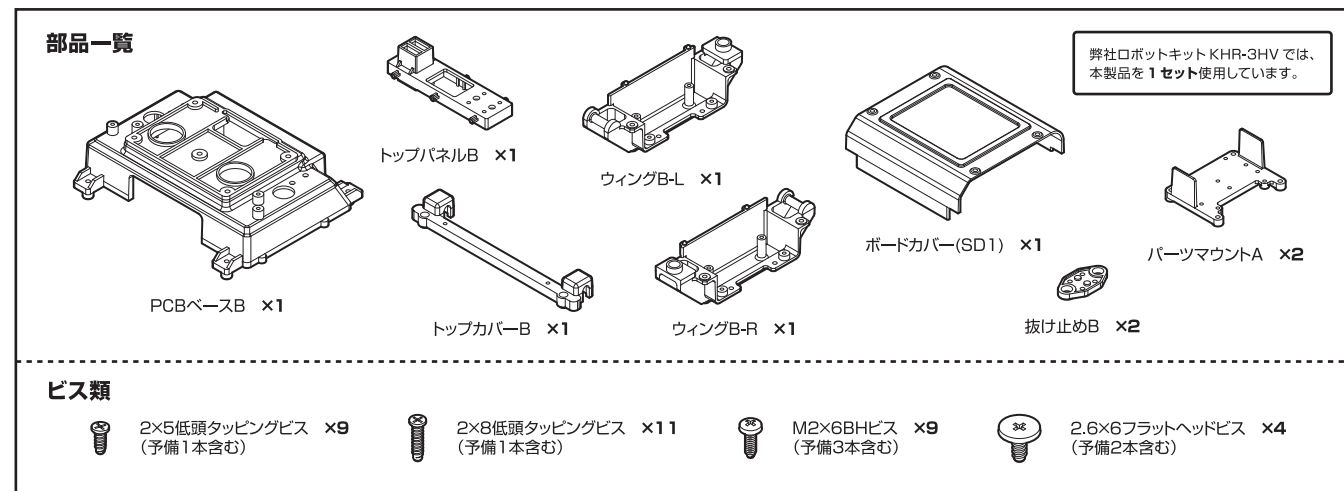


KHR シリーズ対応 バックパックセット TypeA 取扱説明書



■この製品について

■製品内容



別途購入品

- ・コントロールボード ×1
※コントロールボードの対応は後述の対応製品の項をご覧ください。
- ・No.01213 HV 電源スイッチハーネス ×1
- ・No.01079 サーボ用延長コード (100 mm) ×1
※通信ポート用の延長ケーブルとして使用します。

製品特徴

KHR-1～KHR-3HV までの KHR シリーズに使用できるバックパックです。内部にはコントロールボードの他、センサーや無線の受信機などが格納できます。材質に ABS を使用しており耐衝撃性に優れ、機器類を保護します。またプラスチック用の塗料で塗装が可能です。※ポリカーボネート専用塗料での塗装は出来ません。

対応製品

キット:

KHR-1、KHR-1HV、KHR-2HV、KHR-3HV

コントロールボード:

RCB-1(HV)、RCB-3HV(J)、RCB-4HV、モーションプロセッサー(HV)、モーションプロセッサー2HV

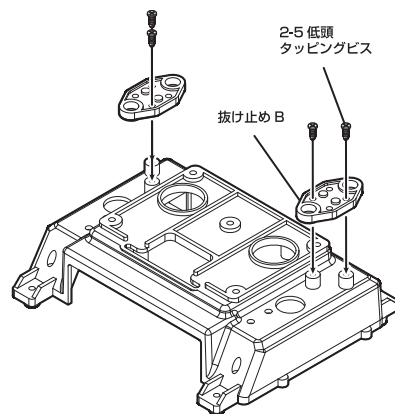
■使用方法

■組み立てかた

1:

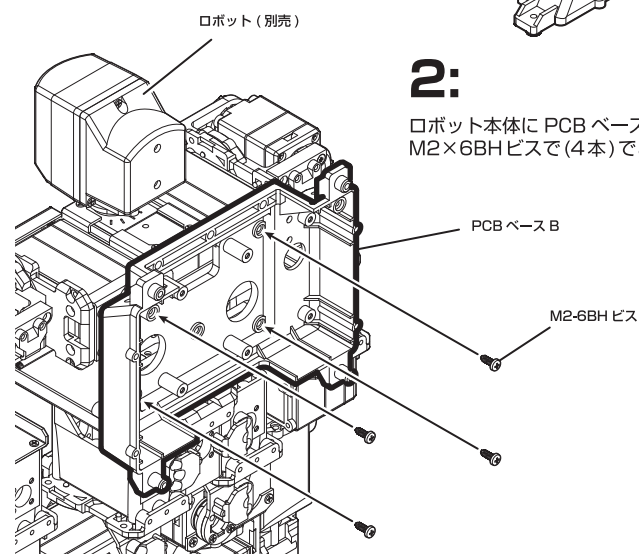
抜け止めB(2個)を2×5タッピングビス(各2本)でPCBベースBにとりつけます。

※KHR-3HV で使用する場合は必要な作業です。他のキットでは抜け止めBは使用しません。



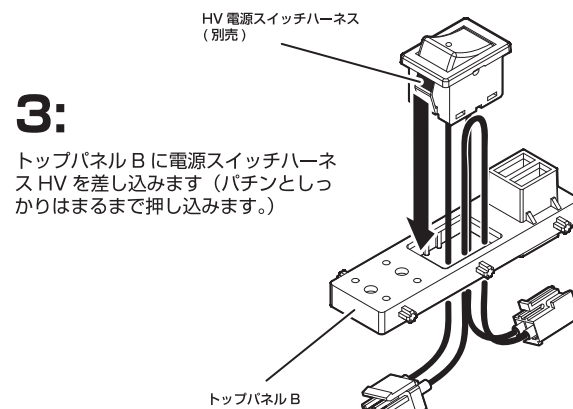
2:

ロボット本体にPCBベースBをM2×6BHビスで(4本)でとめます。



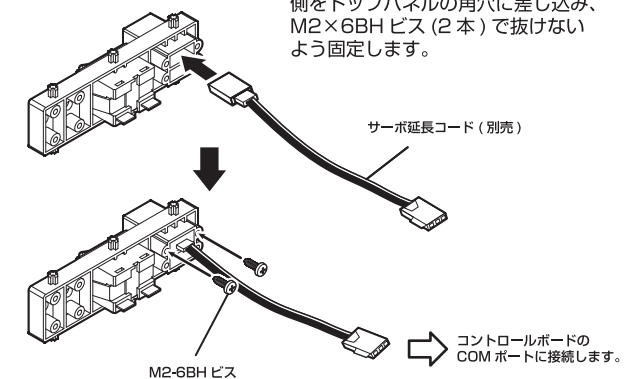
3:

トップパネルBに電源スイッチハーネスHVを差し込みます(パチンとしっかりはまるまで押し込みます。)



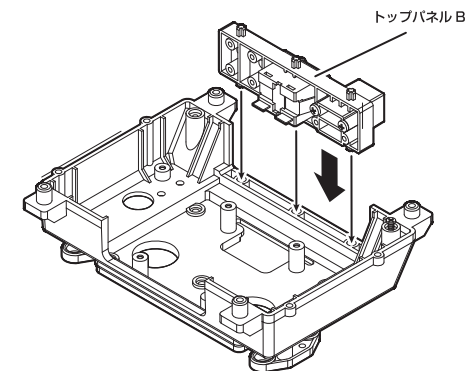
4:

サーボ延長コード(100 mm)のメス側をトップパネルの角穴に差し込み、M2×6BHビス(2本)で抜けないように固定します。



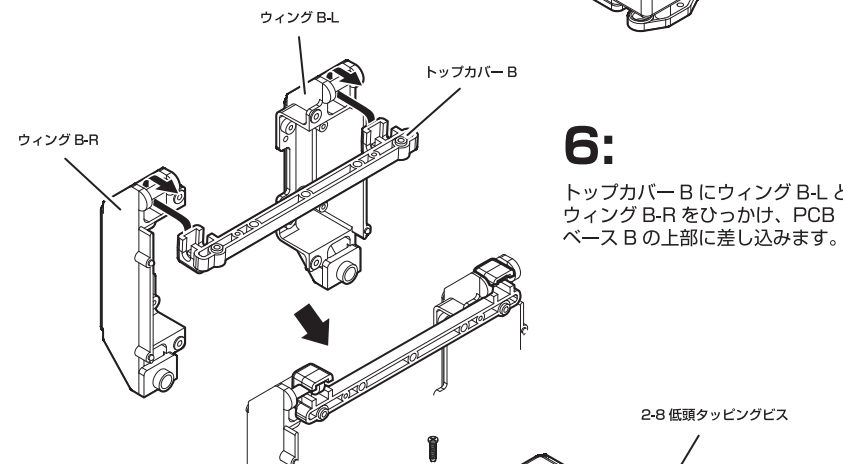
5:

PCBベースBの上部に組み立てたトップパネルBを差し込みます。



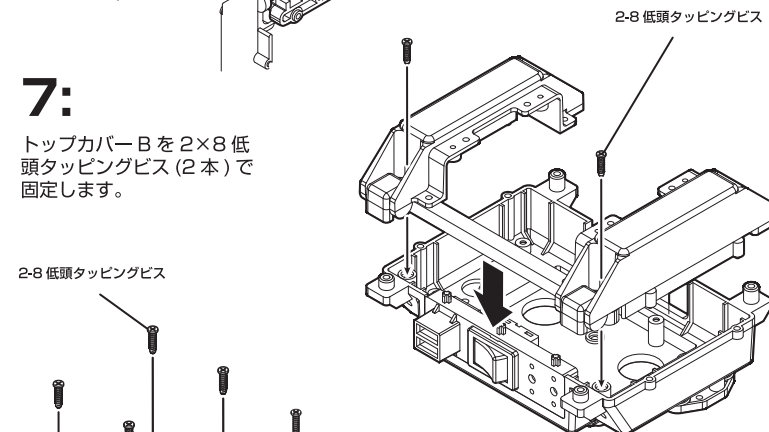
6:

トップカバーBにウイングB-LとウイングB-Rをひっかけ、PCBベースBの上部に差し込みます。



7:

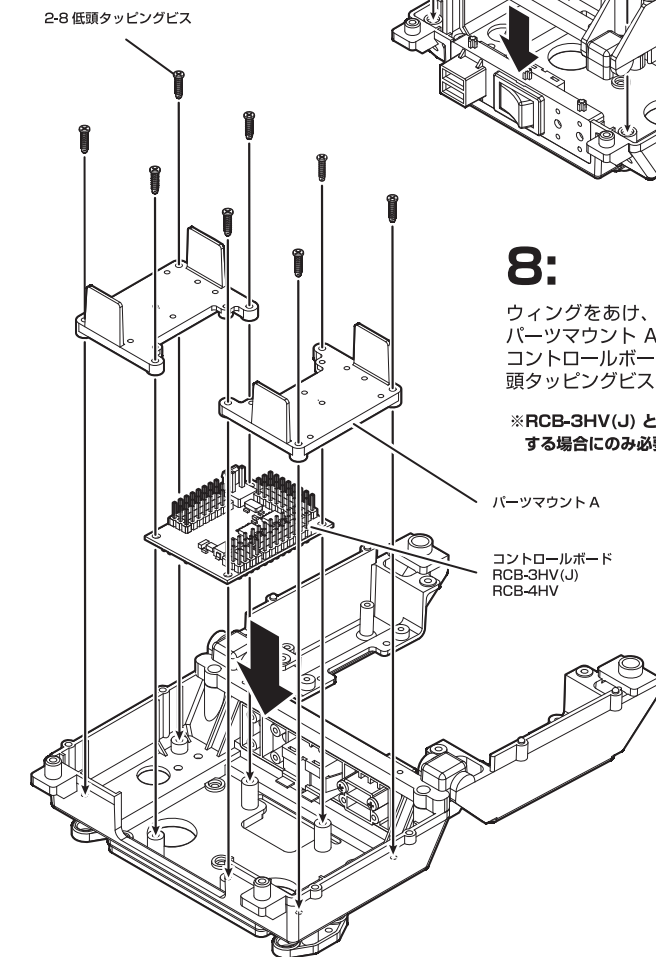
トップカバーBを2×8低頭タッピングビス(2本)で固定します。



8:

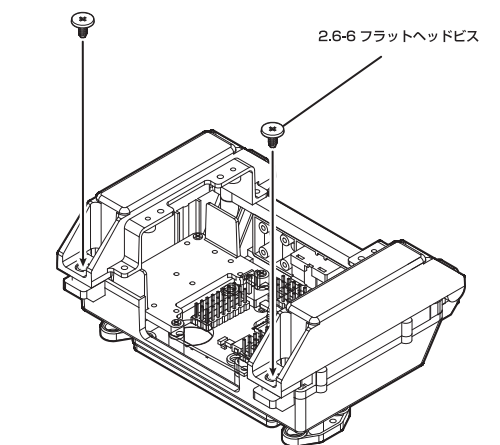
ウイングをあけ、PCBベースBとパーツマウントA(2個)のあいだにコントロールボードを挟み、2×8低頭タッピングビス(8本)でとめます。

※RCB-3HV(J)とRCB-4HVを使用する場合にのみ必要な作業です。



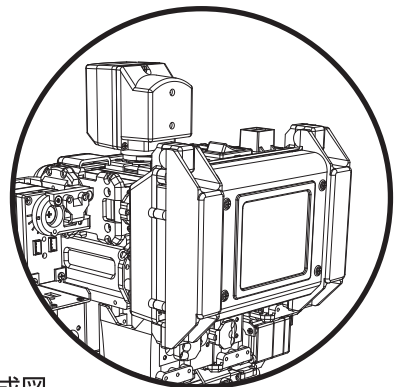
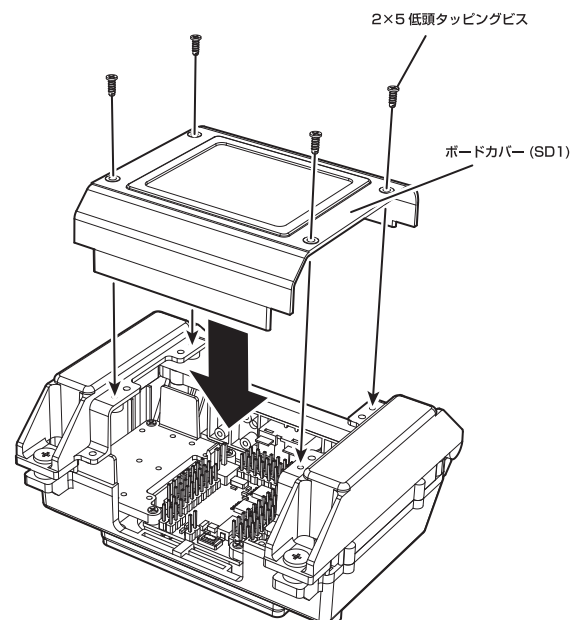
9:

両方のウイングを閉じ、2.6×6フラットヘッドビス(2本)でとめます。



10:

両方のウイングにボードカバー(SD1)を2×5低頭タッピングビス(4本)でとめます。



11: 完成図

各種センサーや受信機の搭載方法については、順次弊社WEBページのKHRサポートページにて公開していきます。

製品の修理・お問い合わせ

近藤科学株式会社 サービス部 Tel 03-3807-7751(代)

〒116-0014 東京都荒川区東日暮里 4-17-7

http://www.kondo-robot.com

⇒製品の使用事例、寸法図やCADデータは弊社WEBページにて公開しております。

03-3807-7648(サービス直通)

土日祝祭日除く 9:00～12:00 及び 13:00～17:00