

RCB-3JでKRS-4014HV/4013HVをご使用になるお客様へ

二足歩行組立キットKHR-2HVに含まれておりますコントロールボード・RCB-3Jを用いて、サーボモーターKRS-4014HVまたは4013HVをご使用になれる場合、下記のような症状が生じます。これらのサーボモーターは非常にトルクが大きいタイプですので下記対策をよく読み、十分注意して取り扱ってください。

対象：

コントロールボード RCB-3J

サーボモーター KRS-4014HV または 4013HV

これらの
組み合わせ

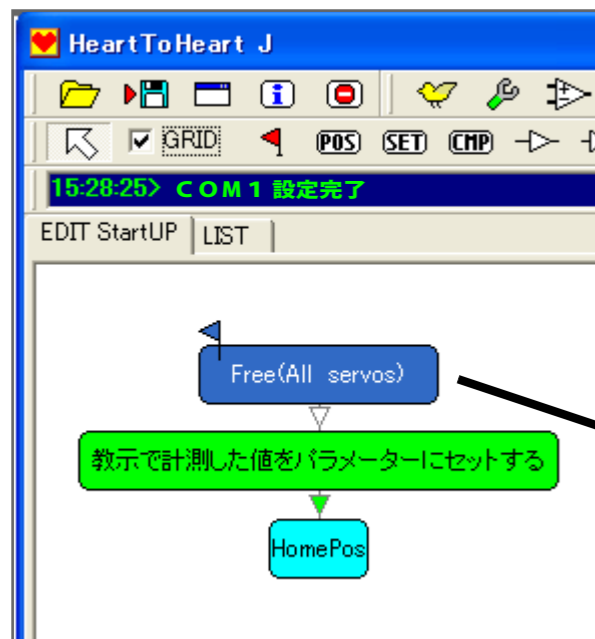
補足・KRS-4014HV/4013HVのようにPWM制御機能/シリアル制御機能の両方を併せ持つサーボモーターに限ります。KRS-4024HVはPWM制御のみですので、このような症状は生じません。

症状

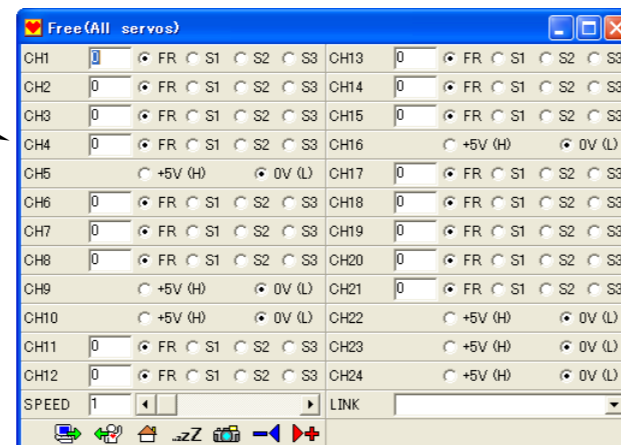
RCB-3JにKRS-4014HVを接続した状態で、スタートアップモーション（サンプルモーション「2HV000_スタートアップモーション」全サーボモーターが脱力モードになり、その後ホームポジションまで戻るモーション。）を電源投入時に再生するとKRS-4014HVが脱力せず、大きく動いてしまう。

対策

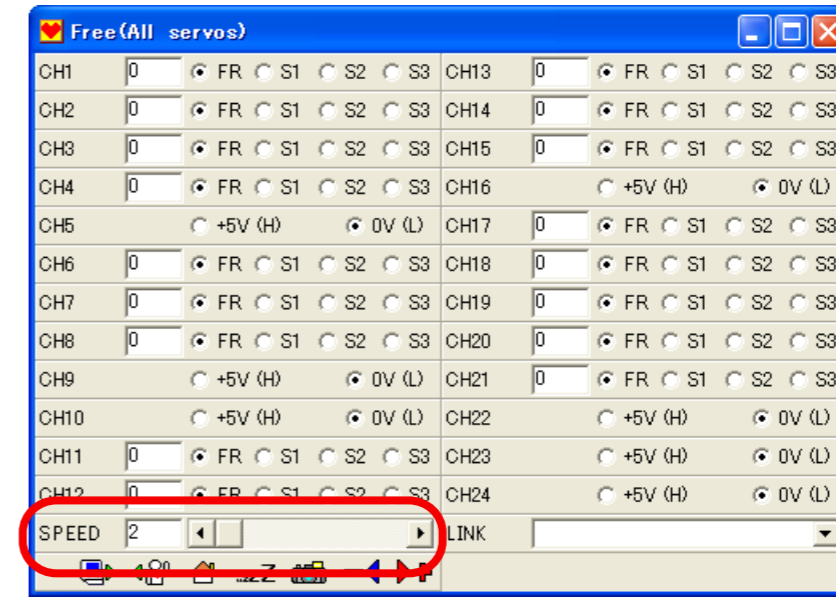
- 1、「2HV000_スタートアップモーション」をファイルまたはRCB-3Jから読み込みます。



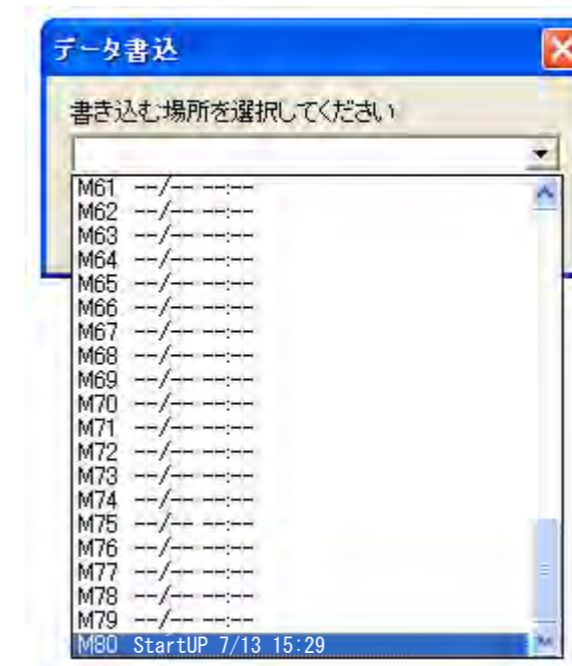
- 2、「Free(All servos)」をダブルクリックしPOS画面を開きます。



- 3、スピードの値を「1」から「2」に変更します。



- 4、POS画面を閉じ、ファイルを保存します。
- 5、作成したスタートアップモーションをRCB-3Jに上書きします。
(KHR-2HV組立マニュアルの手順通りであればM80になります。)



以上のように、脱力モードを設定したスタートアップモーションでは、必ず、スピードを「1」ではなく「2」以上にするようにしてください。そうすることでこの問題は解決できます。