

# 膝ダブルサーボセット

RB2000に膝にPITCH軸を追加するセットです。  
膝をダブルサーボにすることで、約2倍の速度で膝を曲げることが可能になります。  
高速で歩行させる際に効果的です。



- ・レッグ2L × 1
- ・レッグ2R × 1
- ・レッグ3 × 2
- ・サーボホルダD × 2  
(皿加工)
- ・ブッシュ5個

- ・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)
- ・M2-3皿ネジ × 10

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。

[http://www.jrpropo.co.jp/robot/products/pdf/rb2000\\_manual.pdf](http://www.jrpropo.co.jp/robot/products/pdf/rb2000_manual.pdf)

## 組み立て前の準備



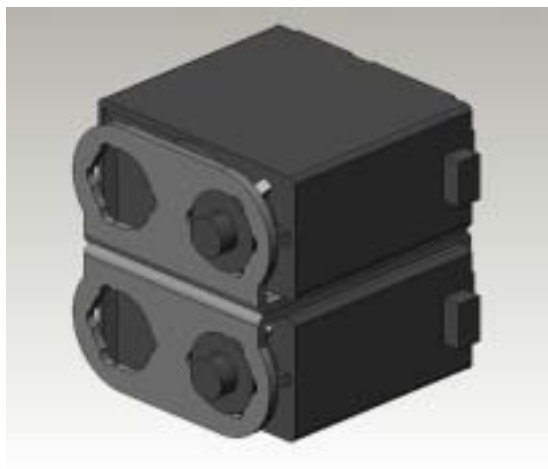
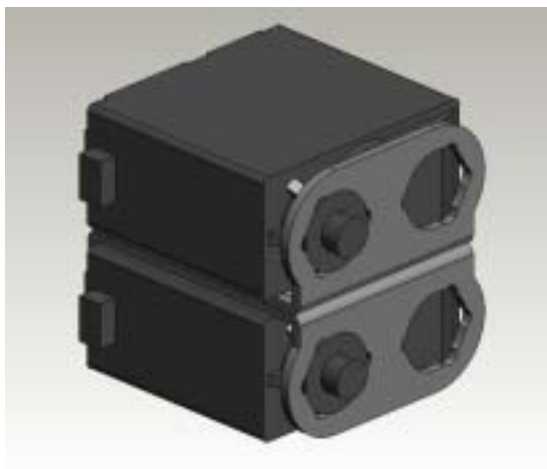
本セットの組み立てを行なう前に、上図のように脚を分解してください。

### 1. ダブルサーボブロックの組立て1



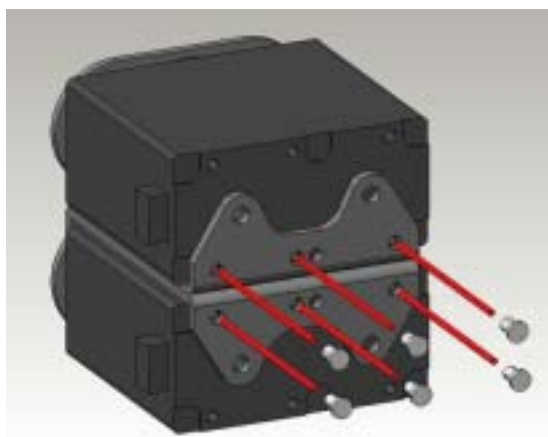
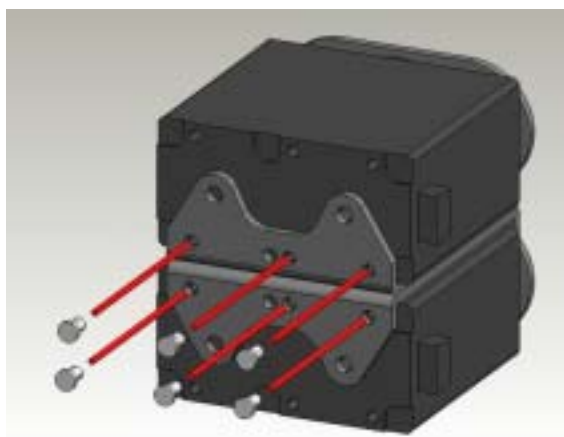
膝PITCH軸に使用していたサーボホルダとサーボホルダDを図のように合わせ、皿ネジでネジ止めします。

## 2.ダブルサーボブロックの組立て2



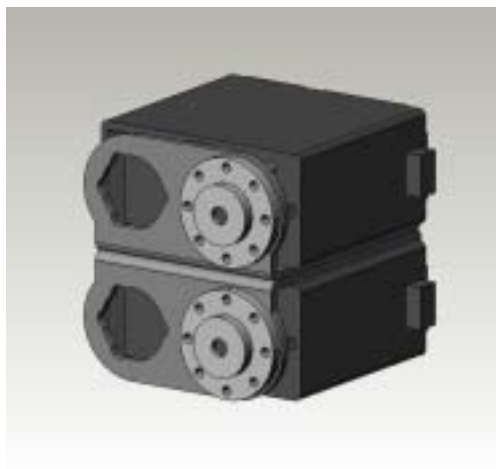
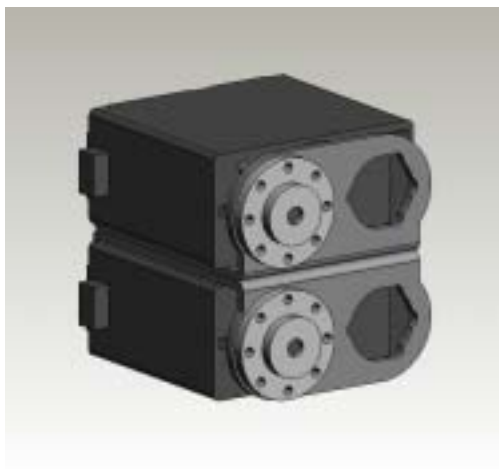
図のようにサーボモータをはめ込みます。

## 3.ダブルサーボブロックの組立て3



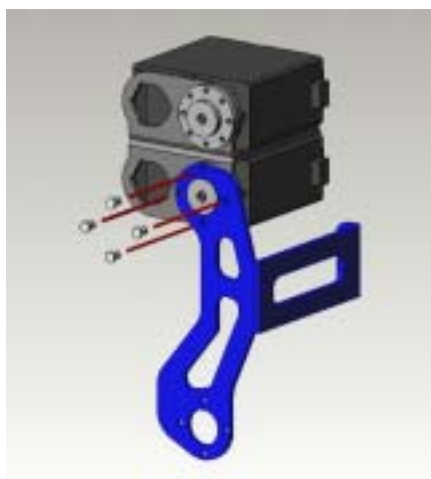
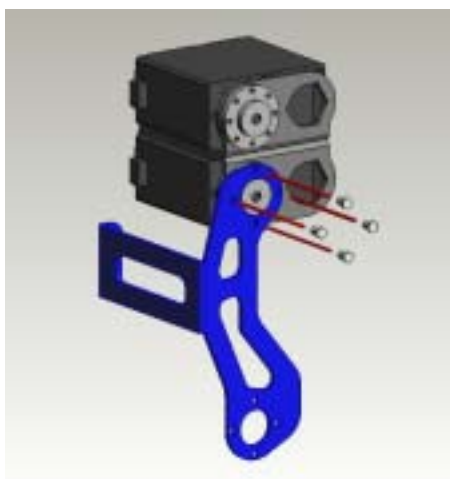
ネジE 3本で図の箇所をネジ止めします。

## 4.ダブルサーボブロックの組立て4



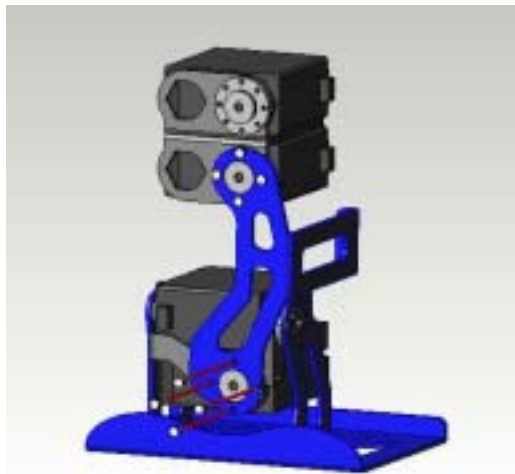
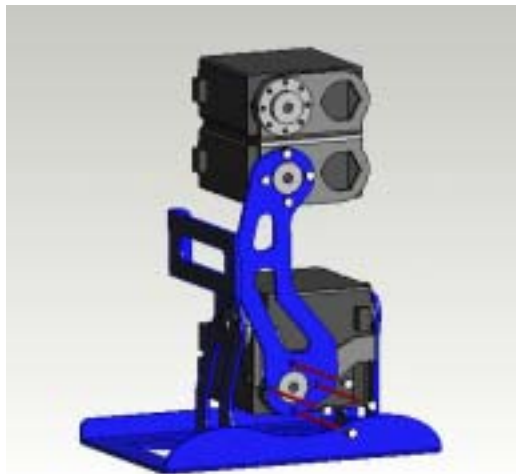
サーボホーンを取り付けます。

## 5.脛部の組み付け1



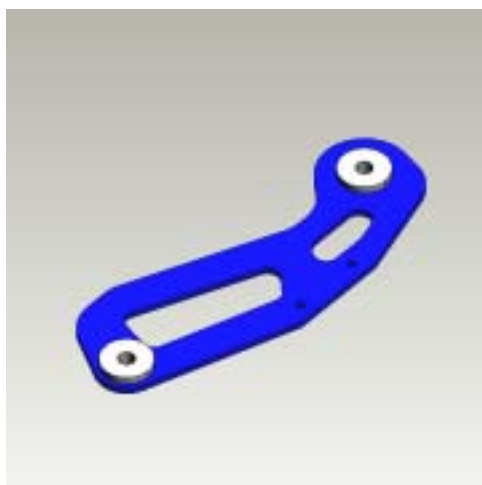
レッグ2をダブルサーボブロックに取り付けます。  
ネジD4本でネジ止めします。関節の可動範囲  
設定は、サーボモータを原点に合わせた状態で、  
写真と同じ方向でネジ止めしてください。

## 6. 頸部の組み付け2



レッグ2を足首サーボブロックに取り付けます。  
ネジD4本でネジ止めします。

## 7. 脛部の組み付け3



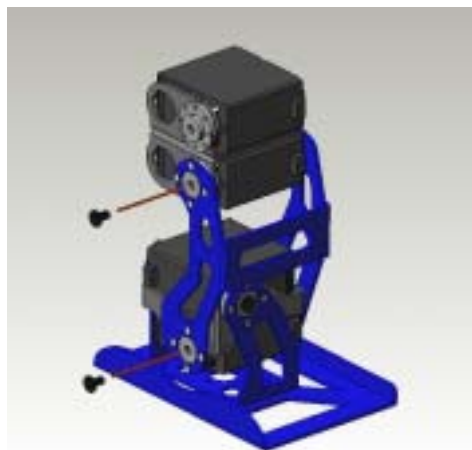
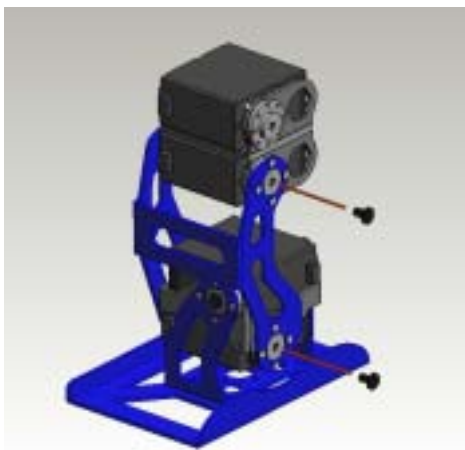
レッグ3ににブッシュを2つ取り付けます。

## 8. 頸部の組み付け 4



ねじA2本とねじC2本でレッグ3を  
ねじ止めます。

## 9. 脛部の組み付け 5



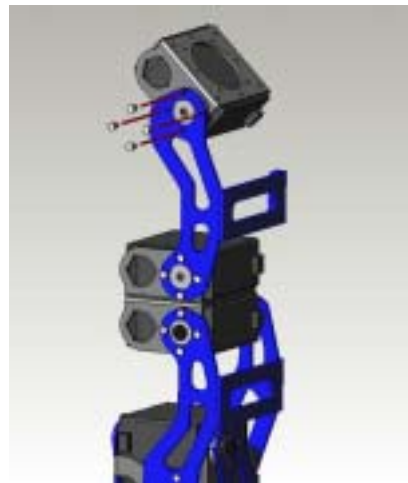
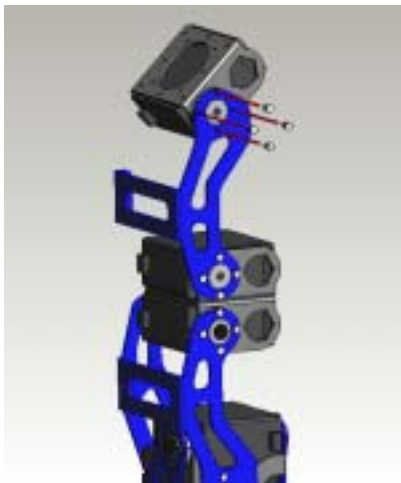
M3-6低頭タッピンネジで  
サーボホーンをネジ止めます。

## 10. 大腿部の組み付け1



レッグ2をダブルサーボブロックに取り付けます。ネジD4本でネジ止めします。サーボモータを原点に合わせた状態で、写真と同じ方向でネジ止めしてください。

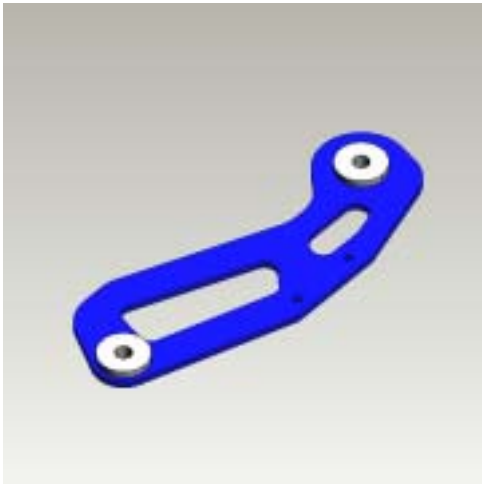
## 11. 大腿部の組み付け2



レッグ2を大腿部サーボボックスPITCH軸に取り付けます。ネジD4本でネジ止めします。大腿PITCH軸の可動範囲は、RB2000組立マニュアルを参考に元通りにあわせてください。

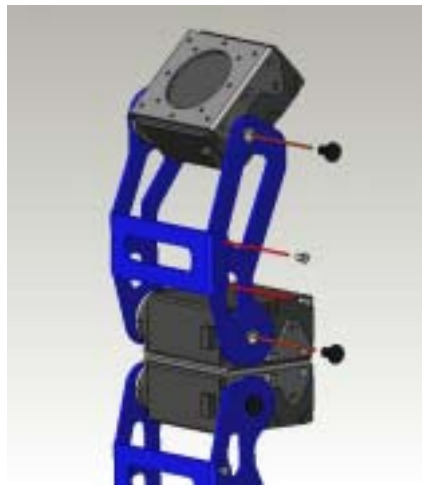
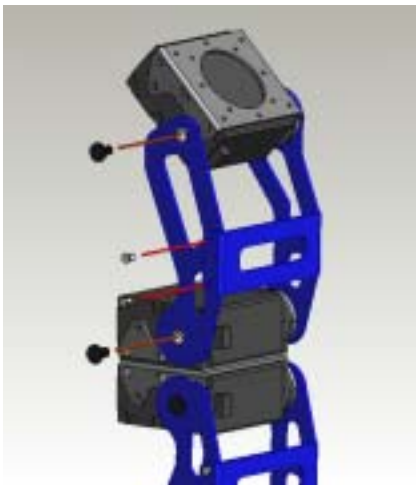


## 1 2.大腿部の組み付け3



レッグ3ににブッシュを2つ取り付けます。

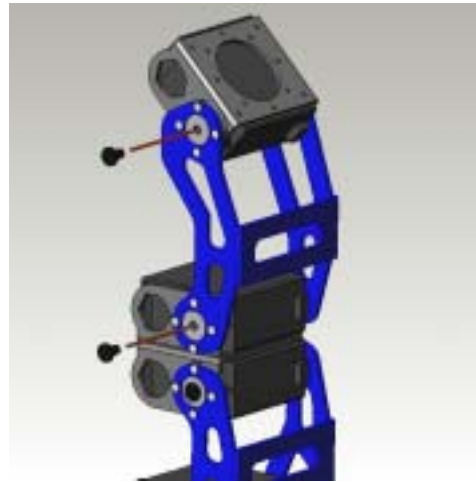
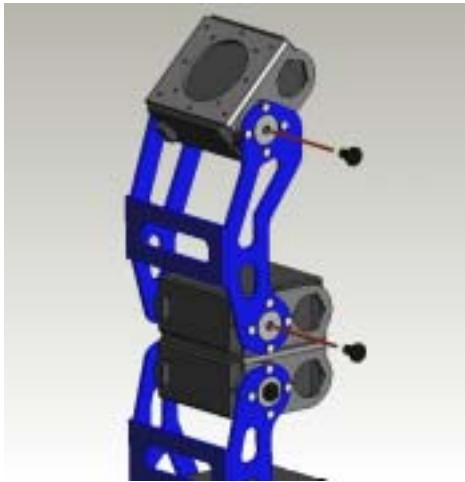
## 1 3.大腿部の組み付け4



ねじA2本とねじC2本でレッグ3を  
ねじ止めします。



## 14. 大腿部の組み付け5



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。

## 15.CPUボードへの配線

**CN1-3  
左膝上PITCH軸**

**CN1-4  
左膝下PITCH軸**



**CN2-3  
右膝上PITCH軸**

**CN2-4  
右膝下PITCH軸**

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。膝の上下の配線を取り間違えないように注意してください。

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は、

[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。