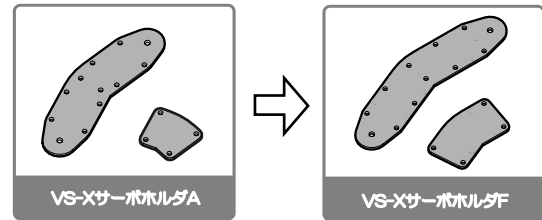


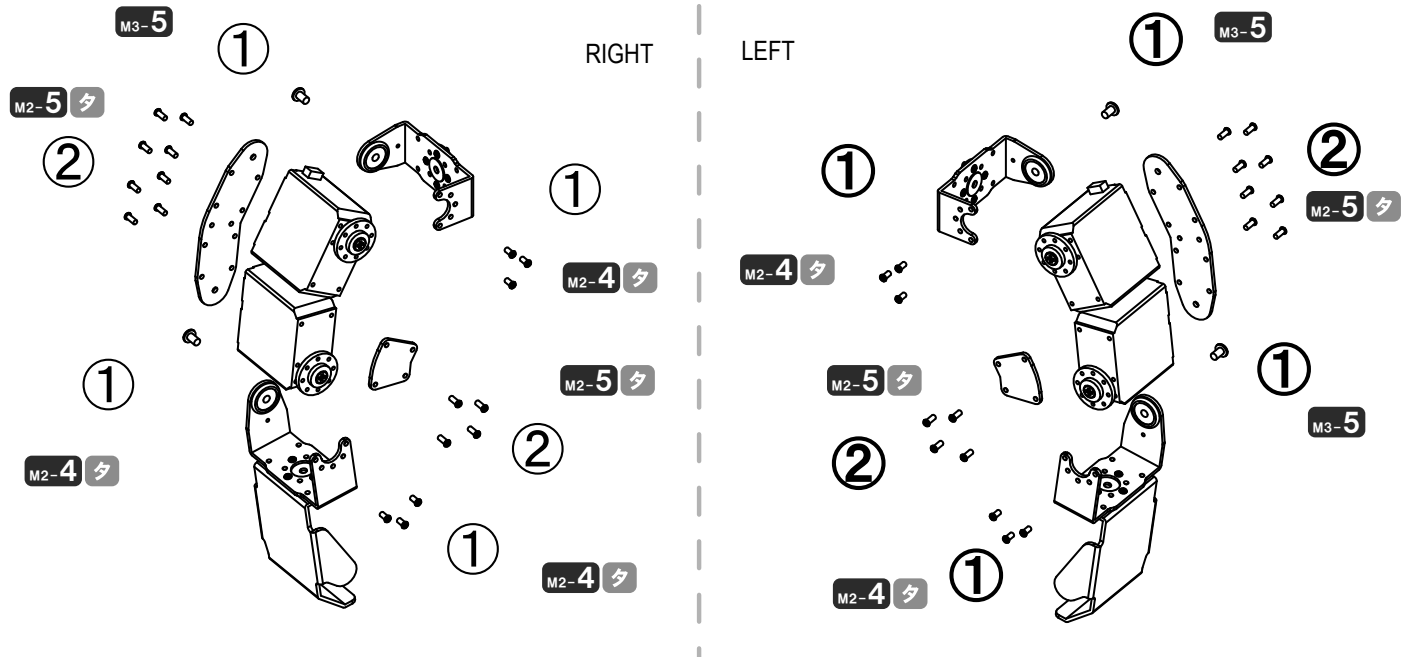
1. 腕部の付け替え

VS-XサーボホルダAをVS-XサーボホルダFに付け替えます。腕が長くなります。



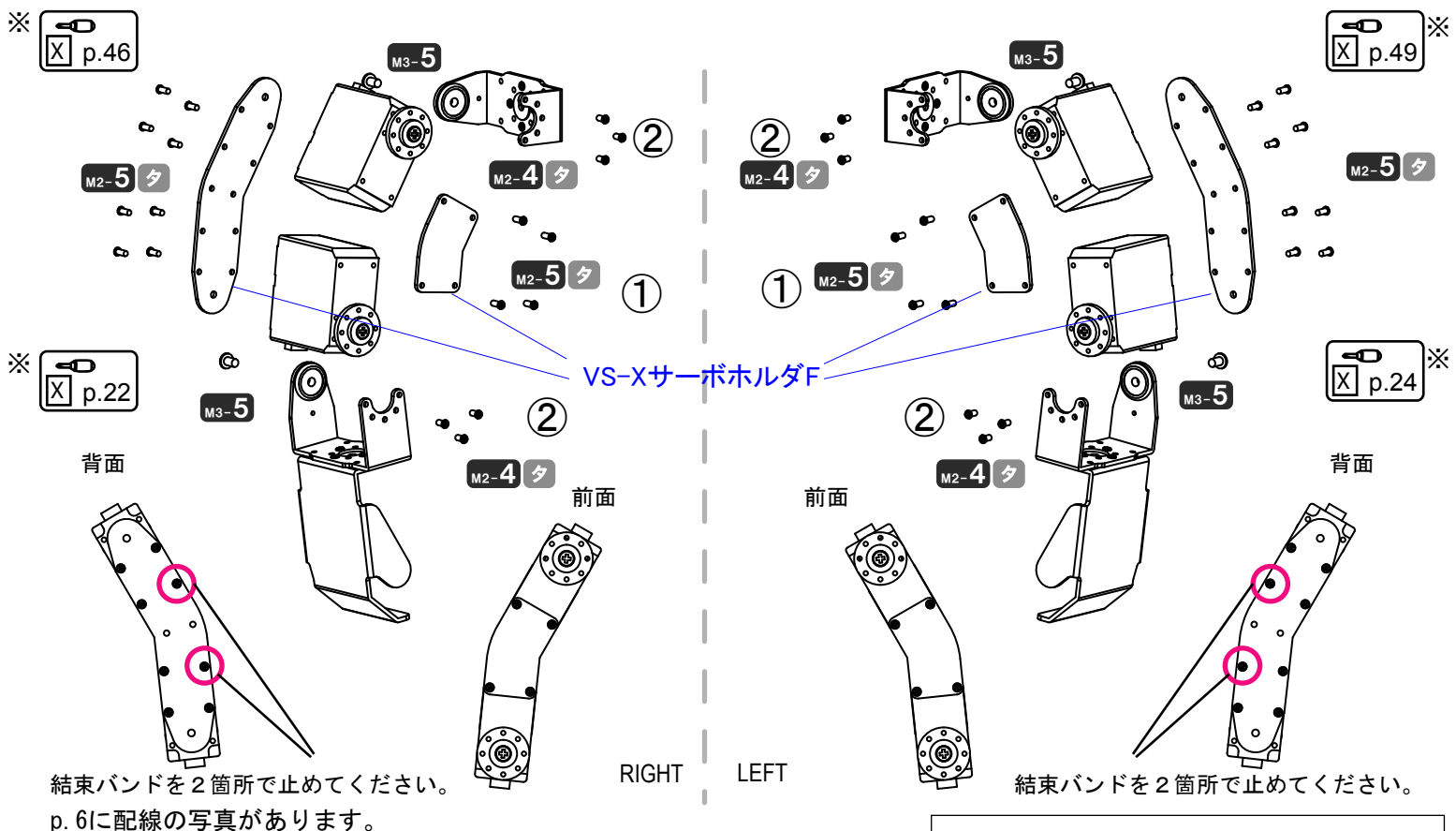
(1) VS-XサーボホルダAをはずします。

このときサーボホーンの穴とブラケットの穴の位置を覚えておいてください。
同じ位置に取り付けます。



(2) VS-XサーボホルダFを取り付けます。

サーボホーンとネジの取り付け位置は標準版Robovie-Xと同じです。

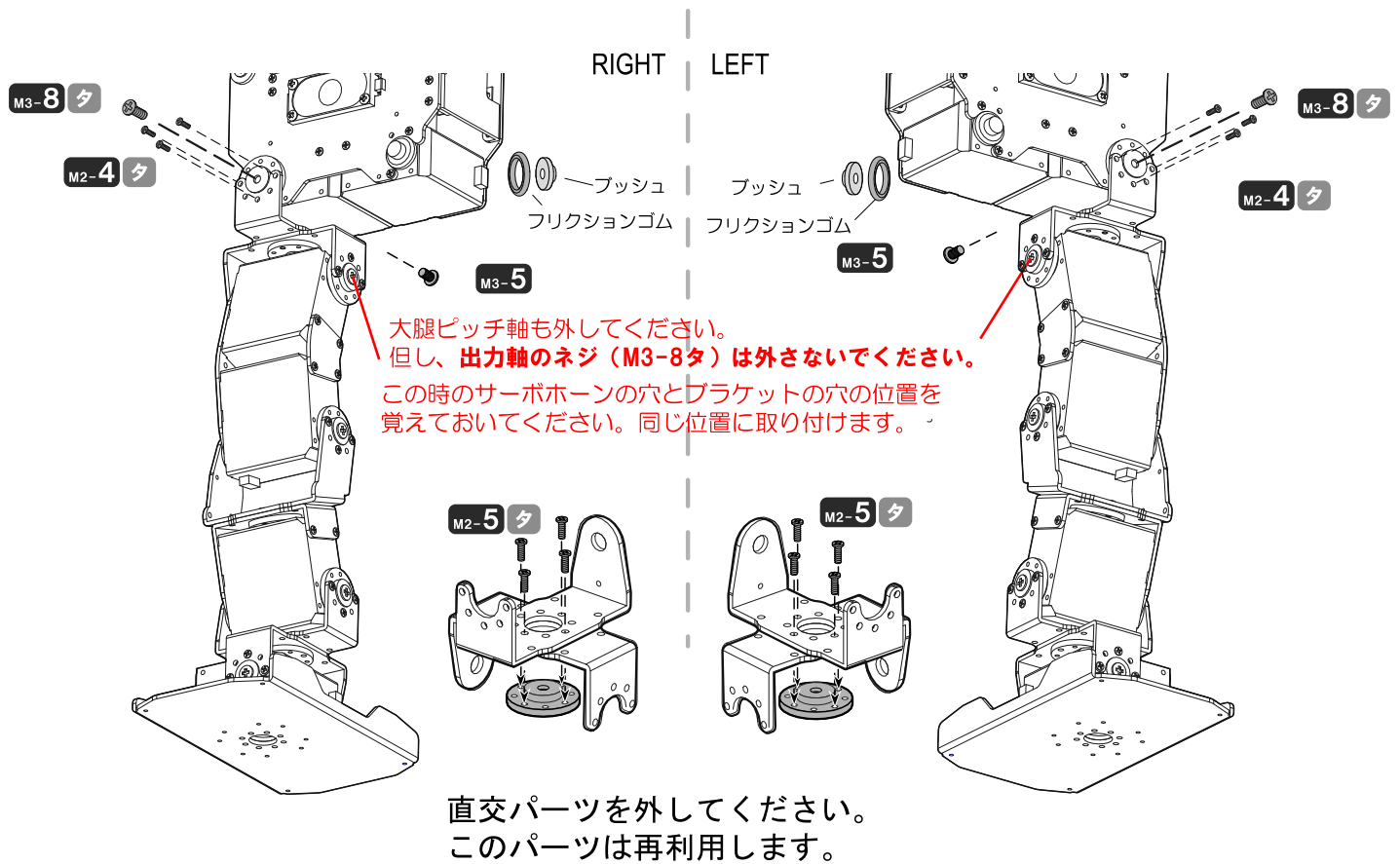


結束バンドを2箇所止めてください。
p. 6に配線の写真があります。

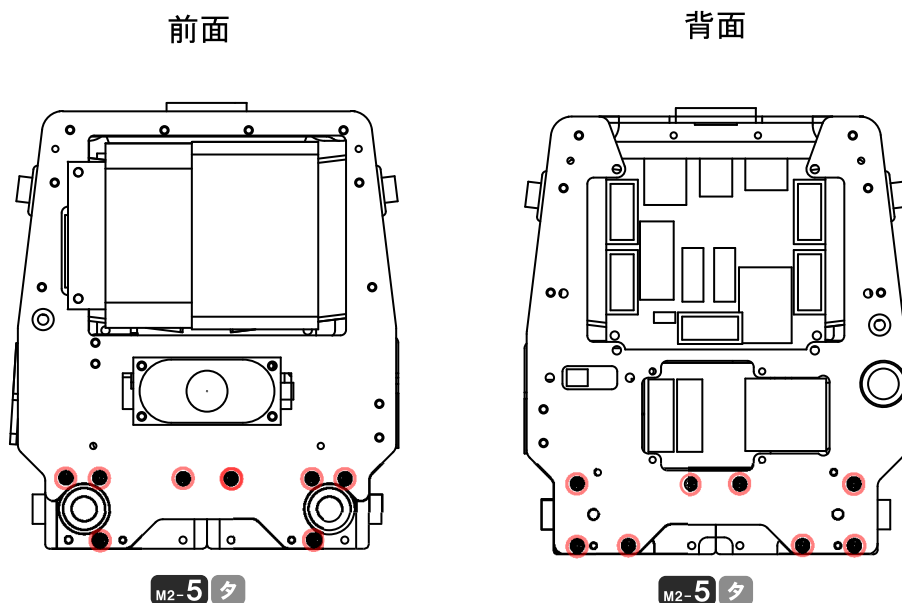
結束バンドを2箇所止めてください。

2. 脚部の取り外し

(1) 脚部を外します。



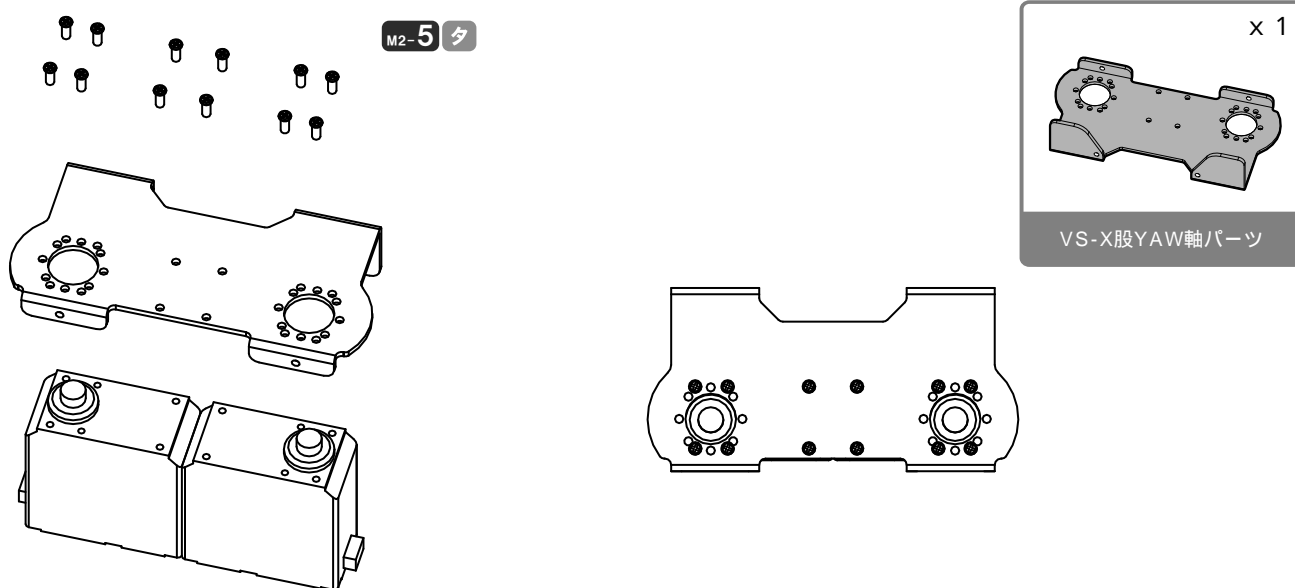
(2) サーボモータを外します。下図の赤丸で囲われたネジを外してください。サーボモータは、次の工程で使います。



3. 大腿ヨ一軸の取り付け

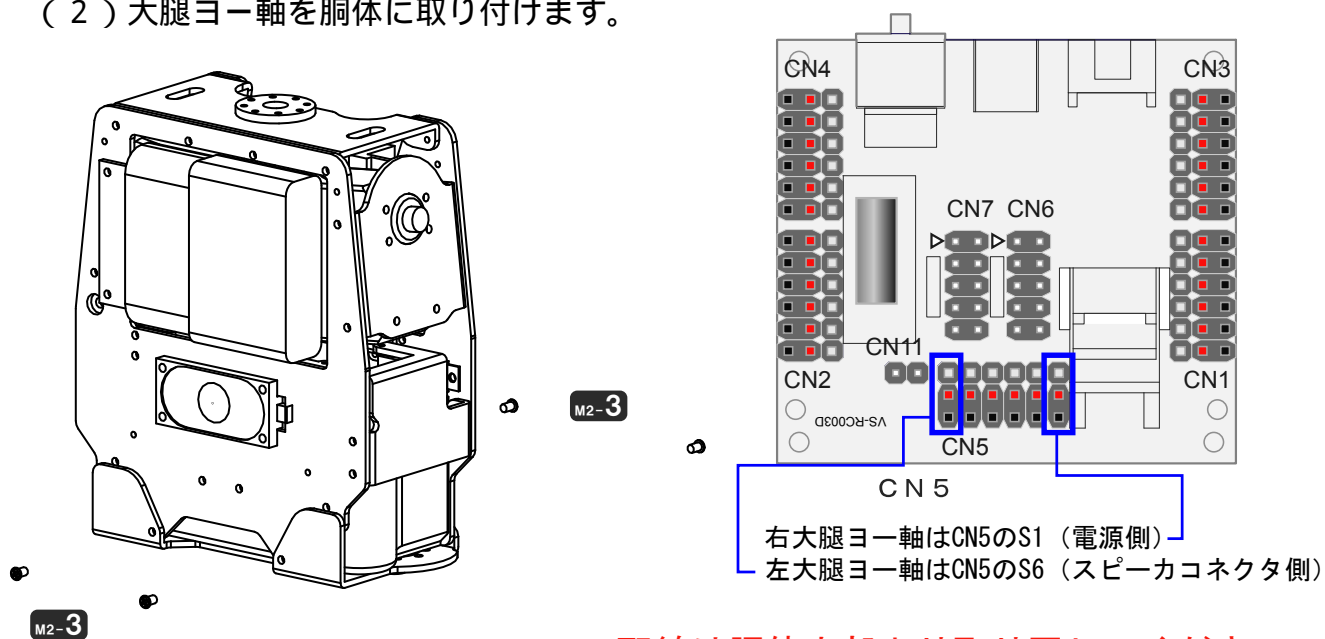
(1) 「VS-X股ヨ一パーツ」にサーボモータを取り付けます。

先ほど外したサーボモータ（ショートケーブル）を使用してください。

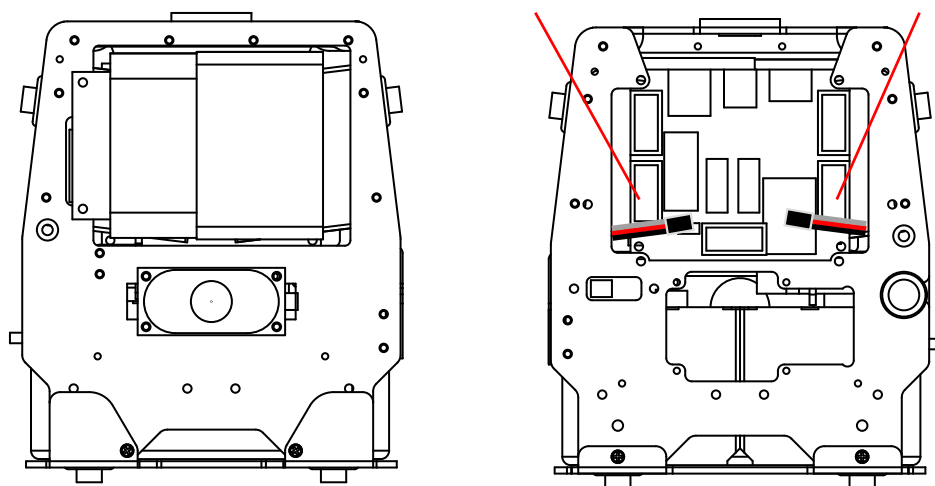


(2) 大腿ヨ一軸を胴体に取り付けます。

配線をCPUへ接続してください。

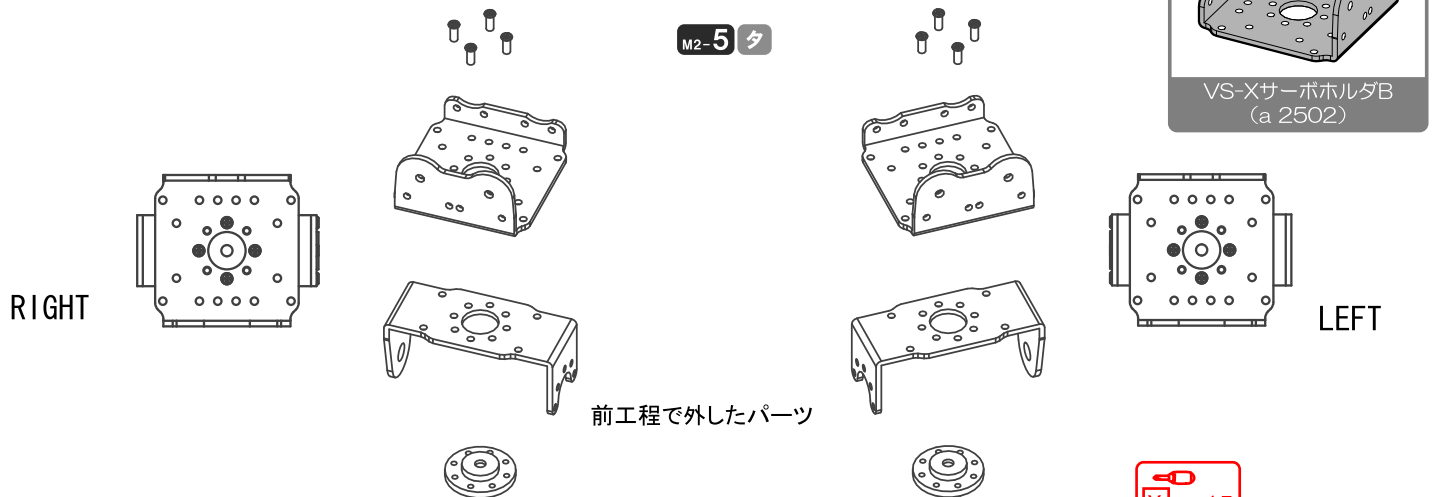


配線は胴体内部より取り回してください。



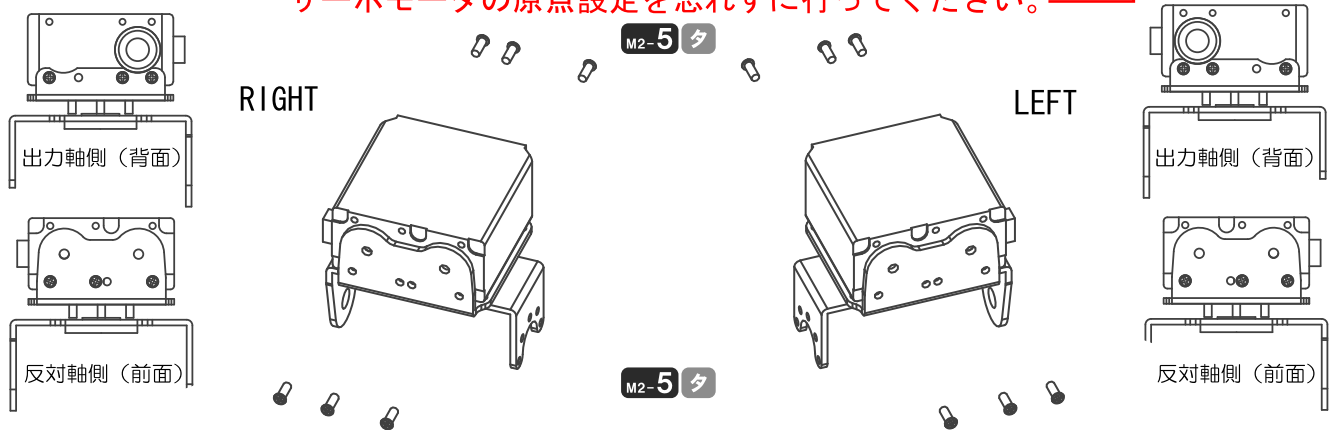
4. 脚部の取り付け

(1) VS-XサーボホルダBの取り付け



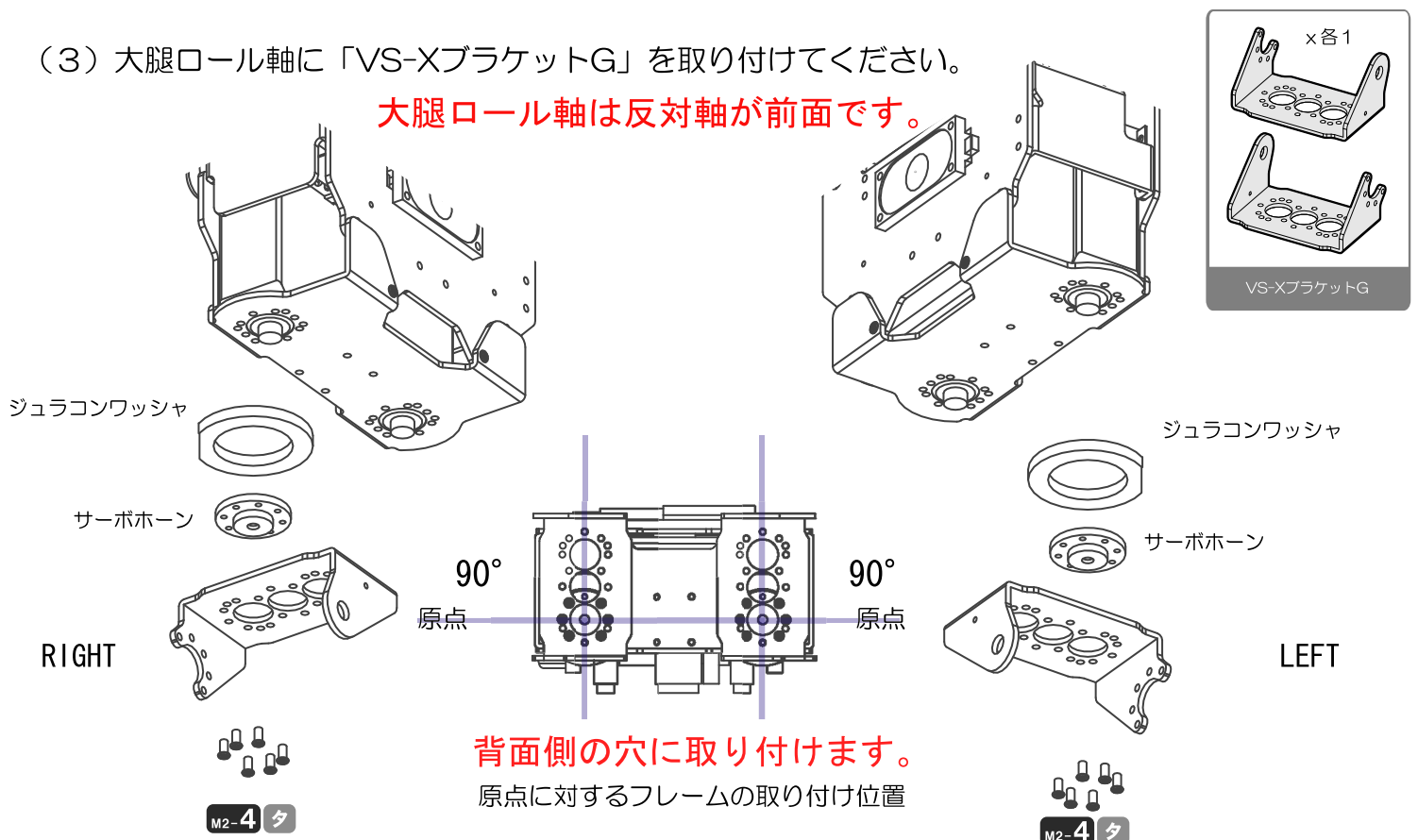
(2) サーボモータ「VS-S092J」(ロングケーブル)を取り付けてください。

サーボモータの原点設定を忘れずに行ってください。



(3) 大腿ロール軸に「VS-XブラケットG」を取り付けてください。

大腿ロール軸は反対軸が前面です。



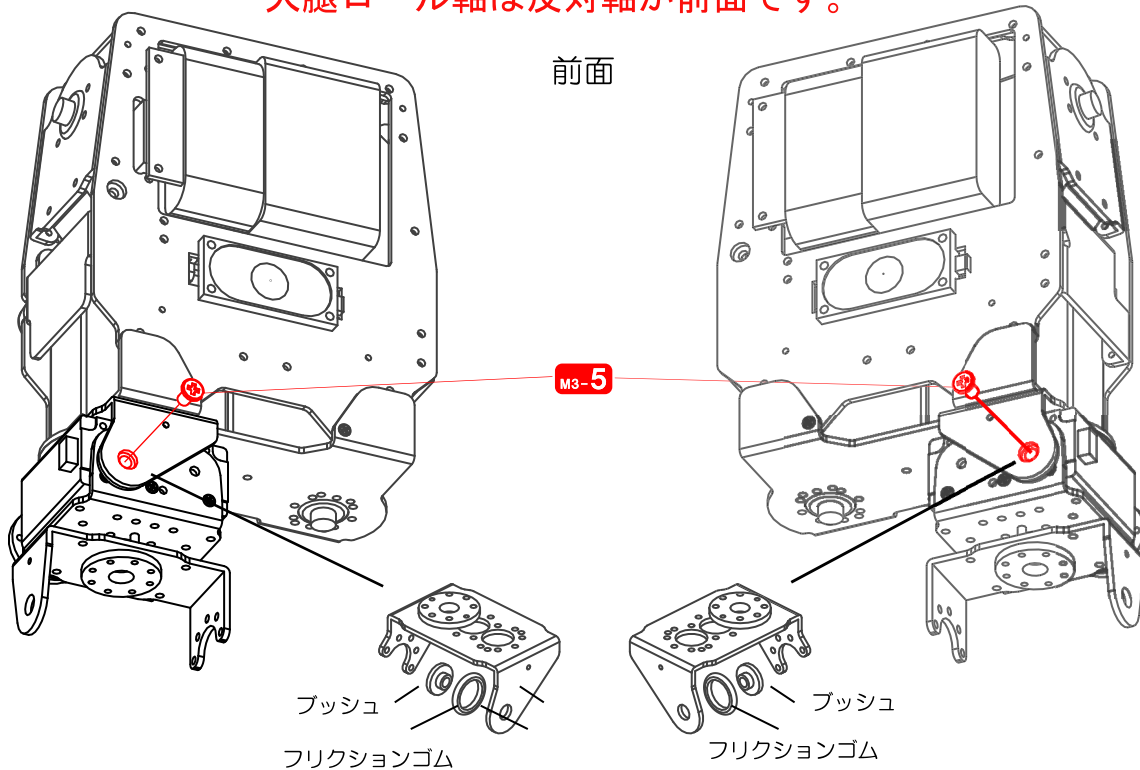
(4) 大腿ロール軸を取り付けてください。

大腿ロール軸は反対軸が前面です。

RIGHT

前面

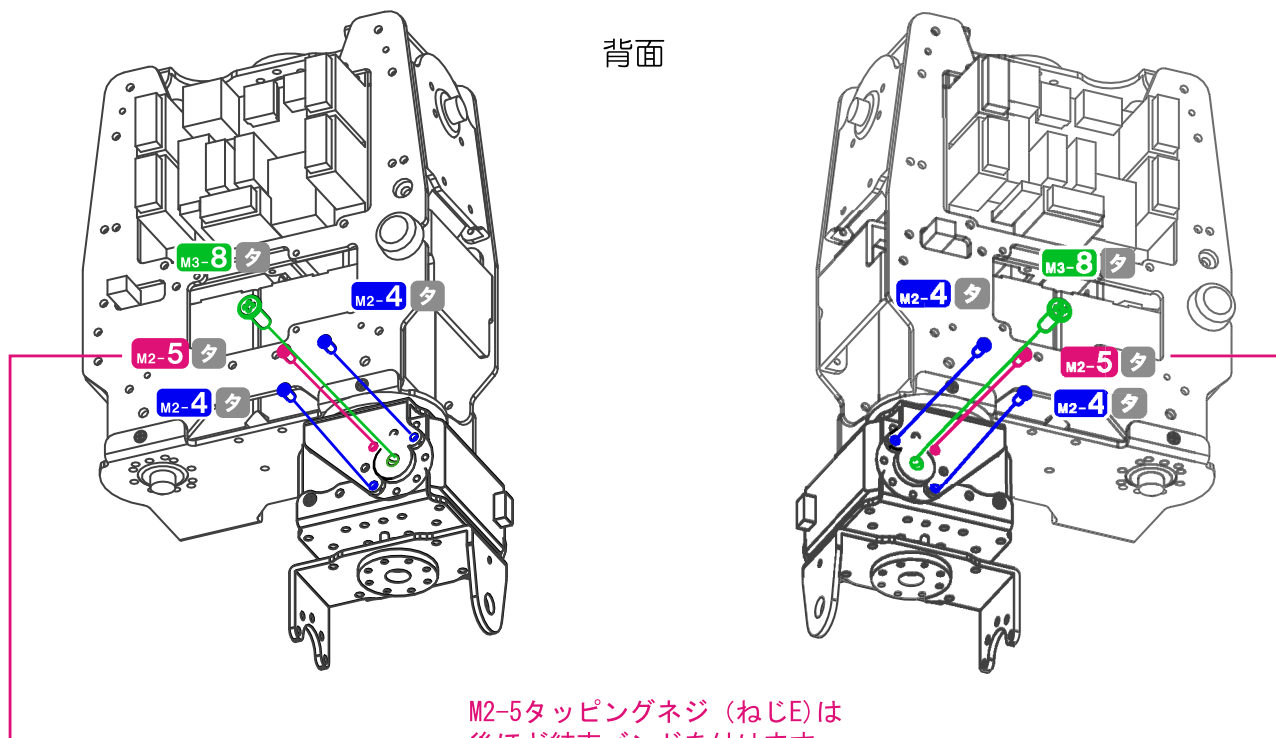
LEFT



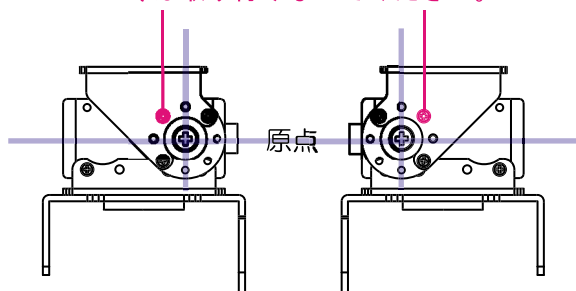
RIGHT

背面

LEFT

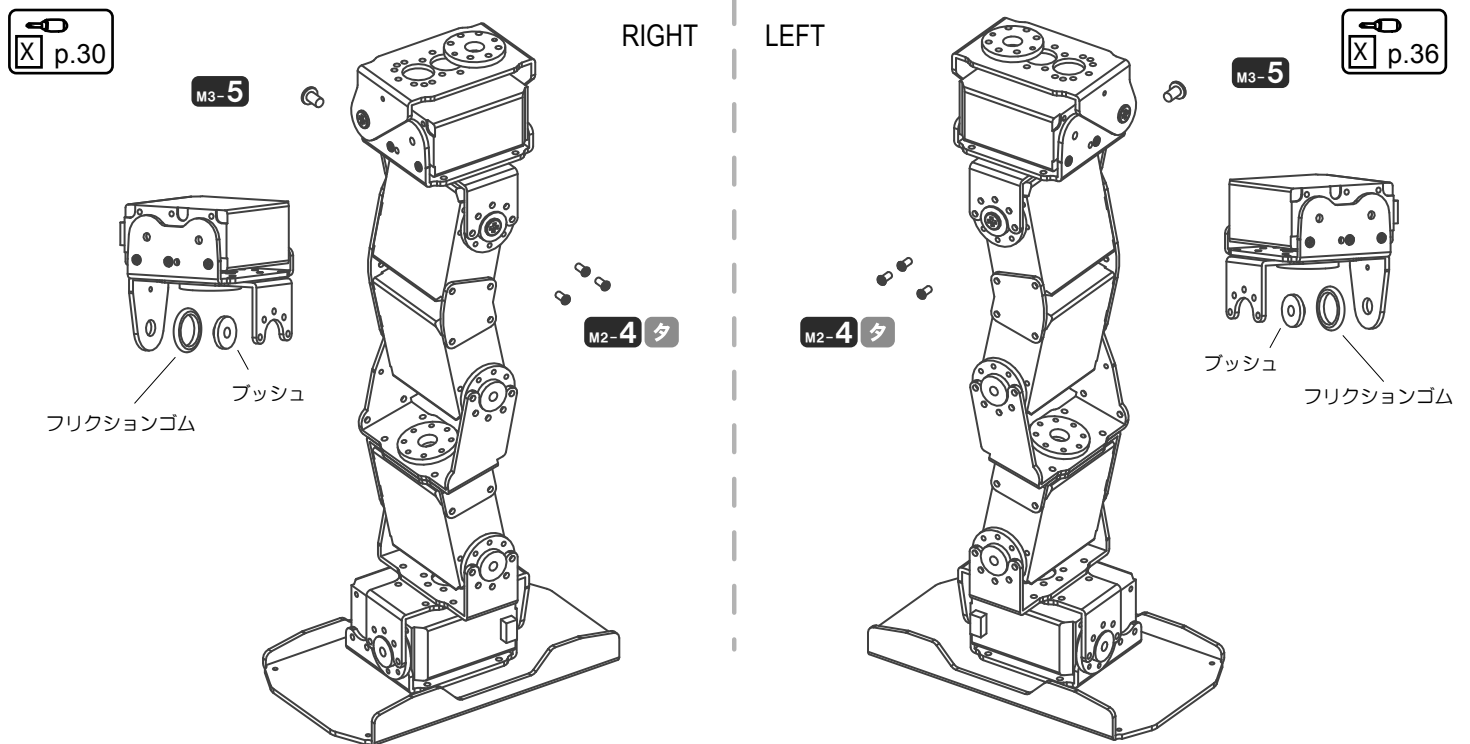


M2-5タッピングネジ (ねじE) は
後ほど結束バンドを付けます。
今は取り付けないでください。



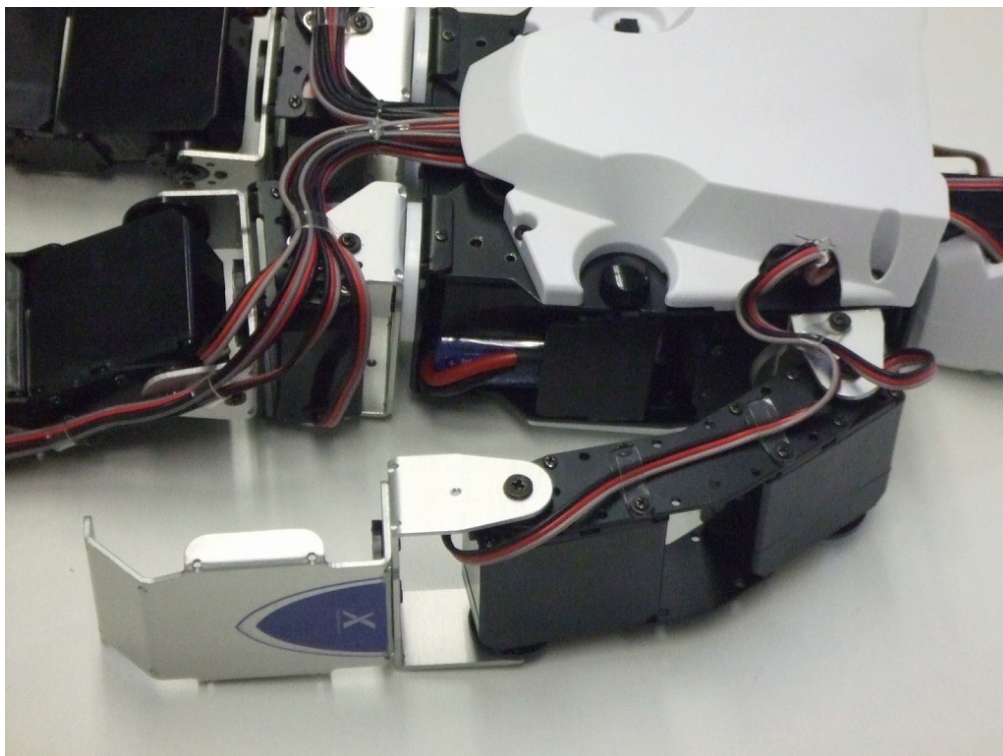
原点に対するフレームの取り付け位置

(5) 大腿ピッチ軸を取り付けてください。



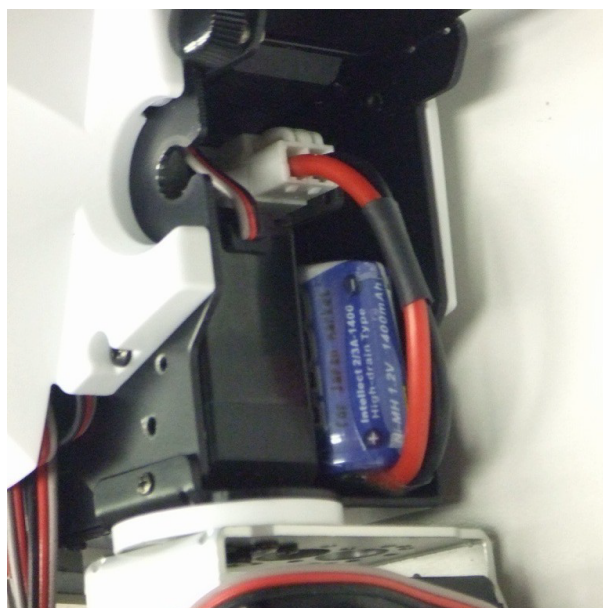
5. 配線

腕部の配線はp.2、脚部の配線はp.5で説明した箇所にまとめてください。



7. バッテリーの取り付け

胴体に対して縦にケーブルが下に来るように入れてください。



参考)

CPU (VR-RC003HV) 接続図

⚠ 誤って配線した場合、CPU又はサーボモータ等が壊れる可能性があります。ご注意ください。

