

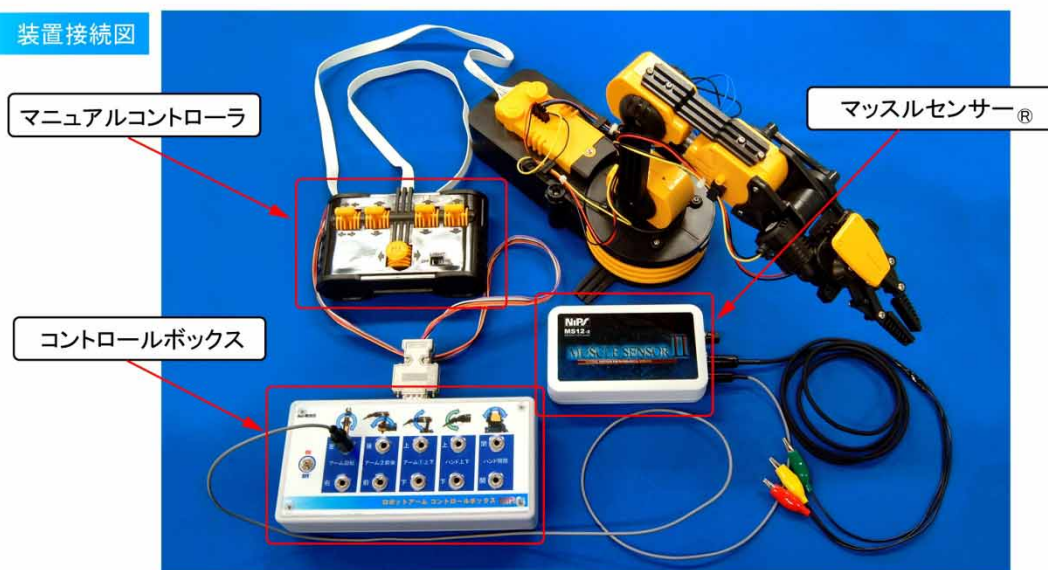
初版

ロボットアーム制御装置 取り扱い説明

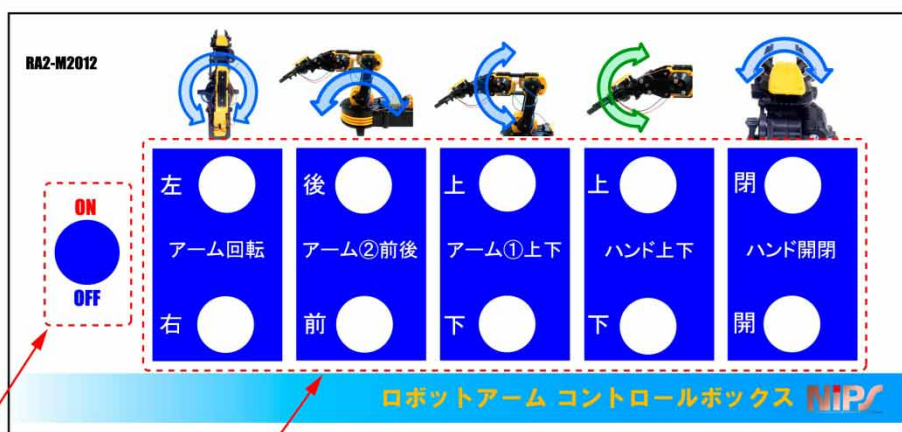
■使用機材

- | | |
|--------------------------|------------|
| 1. マッスルセンサー [®] | 10台 (電極含む) |
| 2. ロボットアーム | 1台 |
| 3. 専用接続ケーブル (クロスケーブル) | 10本 |

装置接続図



接続端子配置図



電源スイッチ

マッスルセンサー[®]接続端子

(専用のクロスケーブルを使用し、各軸ごとに2台を接続する。)

使用方法

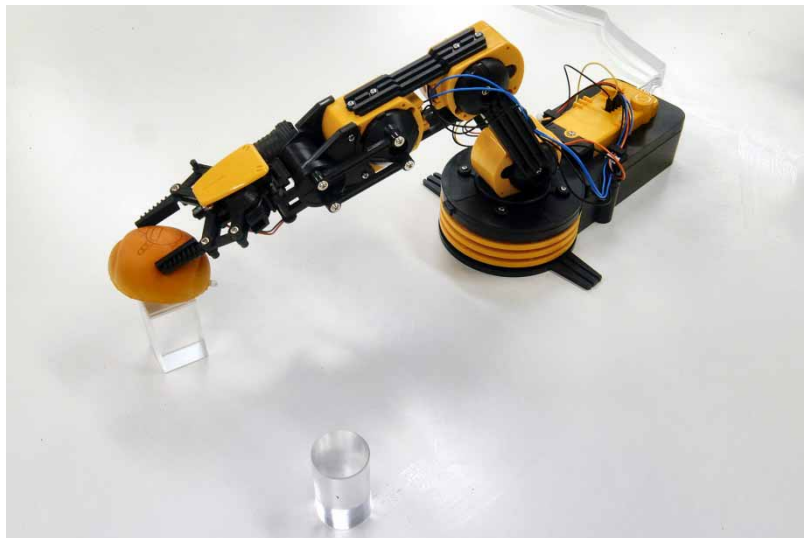
1. ロボットアームのマニュアルコントローラにある拡張ケーブルをコントロールボックスに接続します。
*** コントロールボックスの電源スイッチはオフにしておいてください。**
2. マッスルセンサー[®]を準備し、電極を目的の筋肉につけて、筋電位が感知できていることを確認します。
3. コントロールボックスにマッスルセンサー[®]を必要数接続します。

接続には付属のクロスケーブルを使用し、マッスルセンサー[®]のPC端子からコントロールボックスの各端子に接続します。

1軸を制御するためには2台必要ですので、5軸すべてでは10台が必要になります。



4. 適当な位置にロボットアームで掴むオブジェクトを配置して、ロボットアームをマニュアルコントローラの操作で初期位置に設定してください。
5. コントロールボックスの電源をオンにして各軸の担当ごとに筋肉に力を入れて動作方向を確認してください。
6. 以上で準備ができましたので、協力してオブジェクトを掴んで別の位置に移動させるなど試してみましょう。



7. 各軸についてコントロールボックスへの信号は、最初に入力された方向が優先されます。

注意

1. 各軸には可動範囲が設定されています。無理な動作はモーターの過熱につながりますので避けてください。
2. ロボットアームの誤動作になりますので、電極をはずす場合は、必ずマッスルセンサー®の電源をオフにしてからおこなってください。
3. マッスルセンサー®の準備ができるまでは、コントロールボックスの電源スイッチはオンにしないでください。