

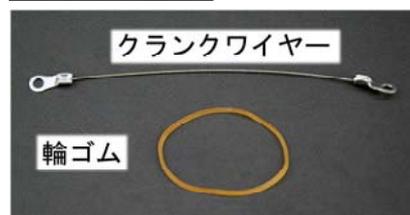
マッスルセンサー用 手首ロボット 製作マニュアル

パーツリスト

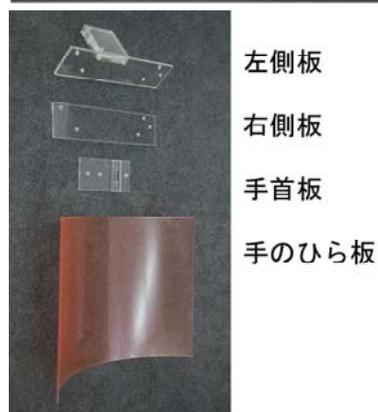
- ・ M3 5mm 2個 ()
- ・ M3 10mm 8個 ()
- ・ M3ナット 8個 ()
- ・ M3ワッシャー 1個 ()
- ・ M3つまみ付 1個 ()
- ・ スペーサー 4本 ()



- ・ クランクワイヤー 1本 ()
- ・ 輪ゴム 1本 ()



- ・ 左側板 1枚 ()
- ・ 右側板 1枚 ()
- ・ 手首板 1枚 ()
- ・ 手のひら板 1枚 ()



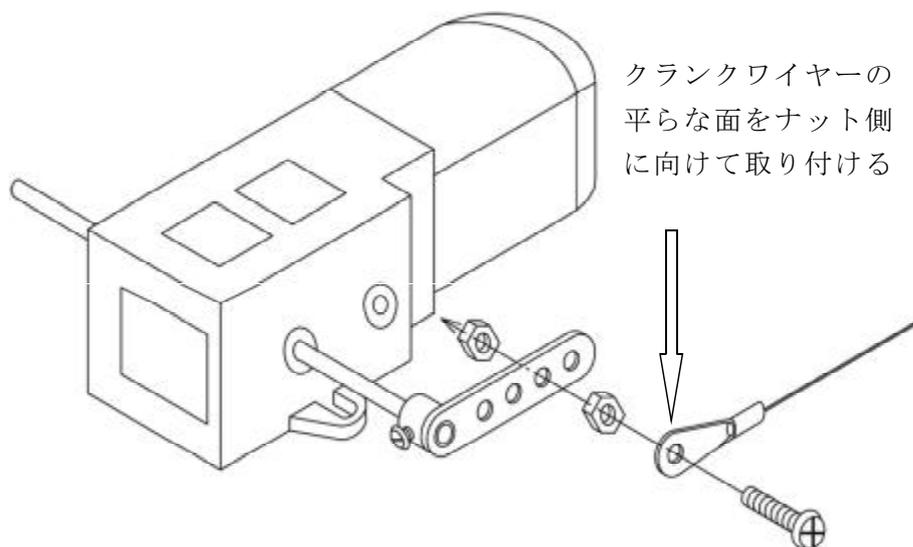
- ・ モーター
& ギャーボックス 1個 ()



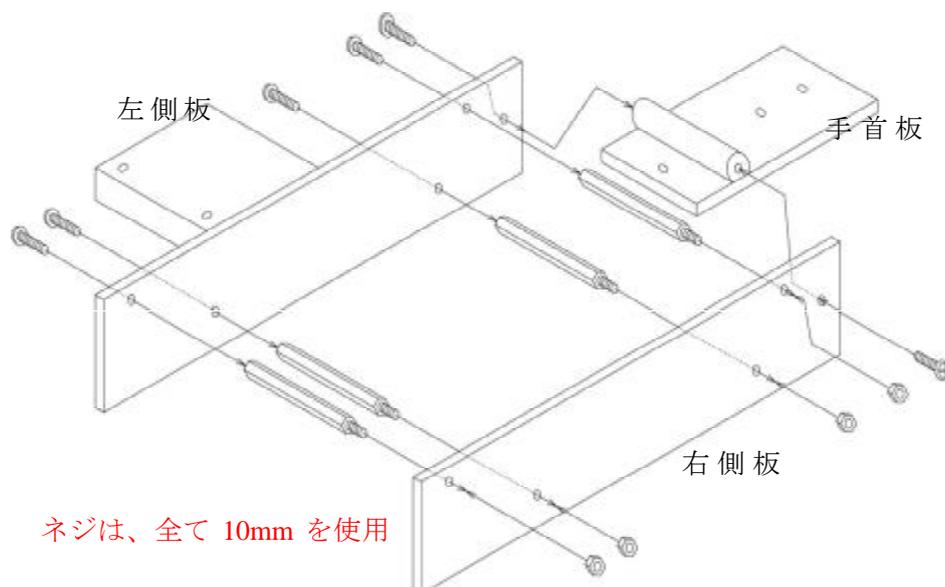
全ての部品が、有るかを確認して下さい。

製作手順

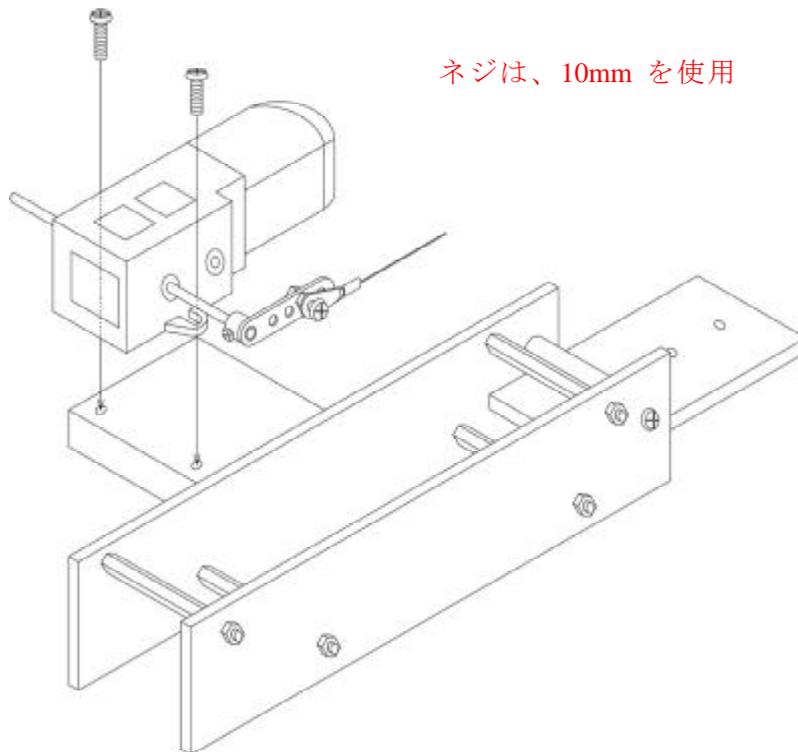
1) ギャーボックスへクランクワイヤーの取付



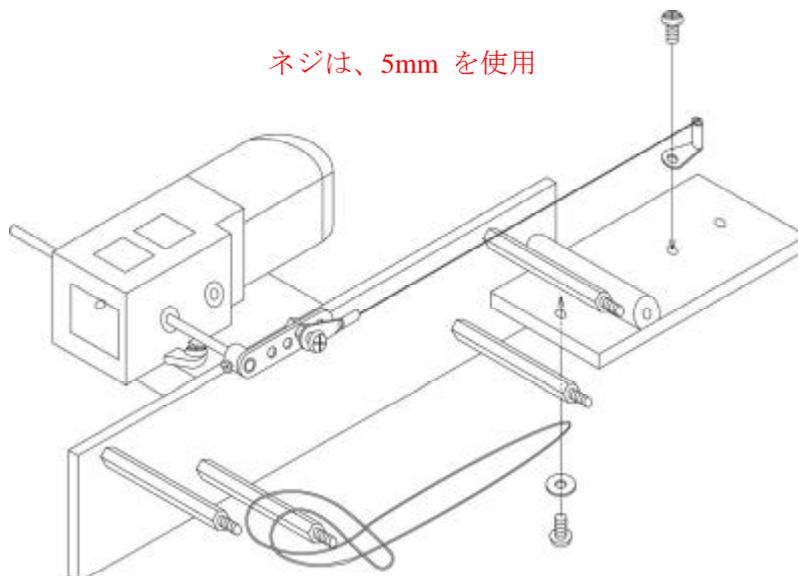
2) 腕&手首の組立



3) ギャーボックスの取付



4) 手首板にクランクワイヤーと輪ゴムを取り付ける。



(上の図は、判りやすいように右側板を省略して示しています。)
クランクワイヤーの止め金具は、図の様に折り曲げて下さい。

5) 手のひら部分の製作

手のひら板(ペット樹脂)に自分の手を当て、輪郭を書く。

輪郭線に沿って、はさみで切り取る。

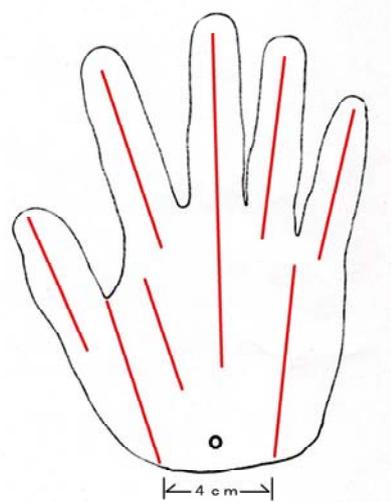
手のひらの中央下から1 c mの所にパンチで穴を開ける。



右図の赤い線の所を、補強のために山折にする。

下の写真の様になります。

(撮影のために色付きの紙で作りました。)



手首板の残りのねじ穴に、つまみ付ネジで折り曲げた手のひらをネジ止めします。

完成です。

