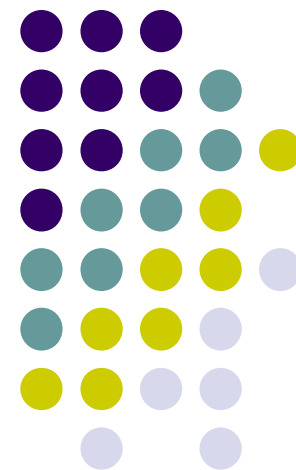


# JO-ZERO

## サーボケーブルの配線方法

組み立て説明書補足資料

有限会社姫路ソフトウェアス  
平成21年8月19日





# サーボケーブルのまとめ方

- サervoモータのケーブルまとめ方によっては稼働範囲が狭まったり、どうさじに引っかかるなど不具合が発生する場合があります。
- 本書では「JO-ZERO+組み立て説明書」ではわかりにくかったケーブルのまとめ方最新版をご紹介します。

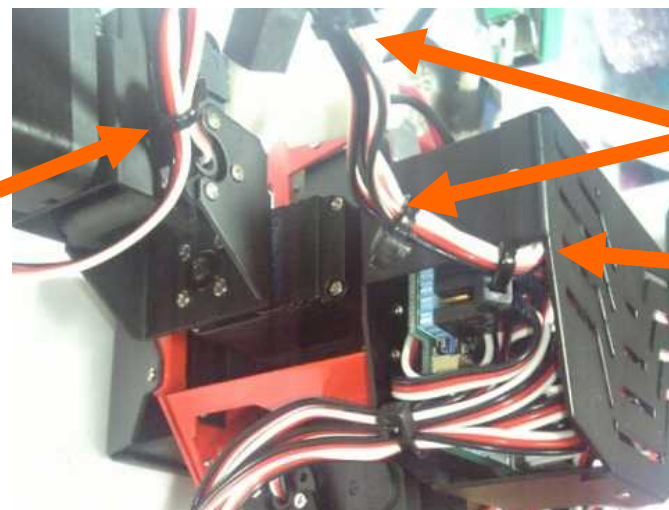


# 腕サーボのケーブルのまとめ方



- 基本的に末端よりナイロンバンド(商品名例インシュロックなど)を用いて締め付けていきます。

1・ひじ関節サーボケーブルが上腕ヨー軸回転時に張力を受けないように余裕を持たせて、肩関節ロール軸サーボのケーブル、上腕ヨー軸のケーブル3本をナイロンバンドで固定します。



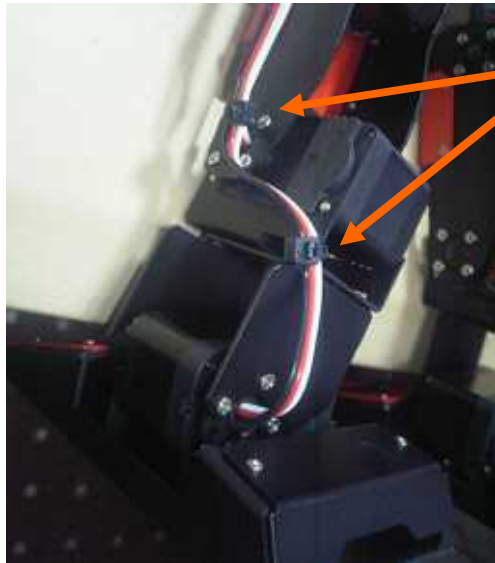
2・ケーブルの長さがそろうように2箇所ほど腕サーボからのケーブルをまとめ、コンピュータボックスの下側スロットからケーブルを引き込みます。

3・あまったケーブルはコンピュータボックス内に格納します。

右腕も同様にまとめます。

# 足サーボのまとめ方 左足の例1

- 腕と同様に末端よりナイロンバンド(商品名例インシュロックなど)を用いて締め付けていきます。

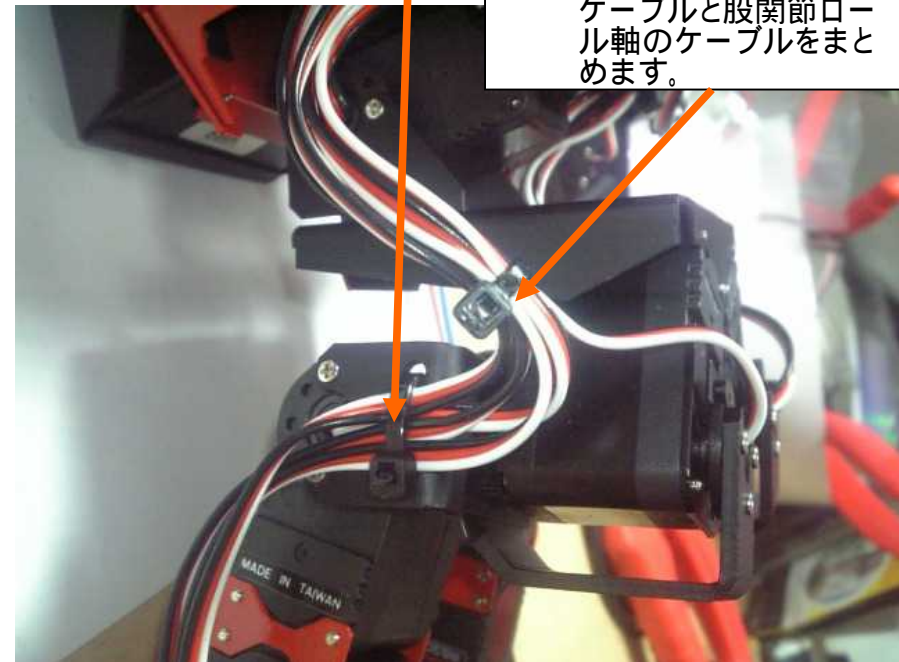


1・足ロール軸サーボケーブルをサーボフレームにいったん止め、そこから足首ピッチ軸サーボのサーボケーブルとさらにまとめます。



2・足首方向からあげてきたケーブルと膝関節サーボのケーブルをまとめます。

3・膝からのケーブルと股関節ピッチ軸のケーブル股関節ピッチ軸のフレームあいた穴を利用してまとめます。



4・股関節ピッチ軸からのケーブルと股関節ロール軸のケーブルをまとめます。

# 足サーボのまとめ方 左足の例2



- 1・足からあがってきたケーブルを長さをそろえつつ、基板を固定しているスペーサを利用してロボット本体前から後ろ方向にナイロンバンドで固定します。
- 2・このとき、できるだけ引き出して固定し、長さがあまったケーブルについては本体のコンピュータボックス内に格納します。
- 3・右足も同じように処理を行い、コンピュータボックスのふた(背面パネル)を閉じます。  
このとき、ケーブルを挟み込まないように注意します。

完成

