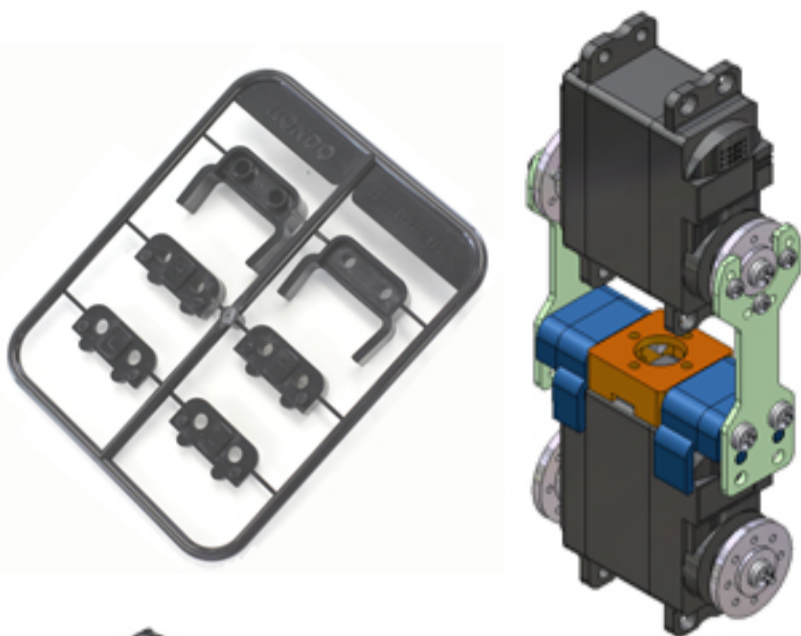


# サーボスペーサー A を利用した組立例

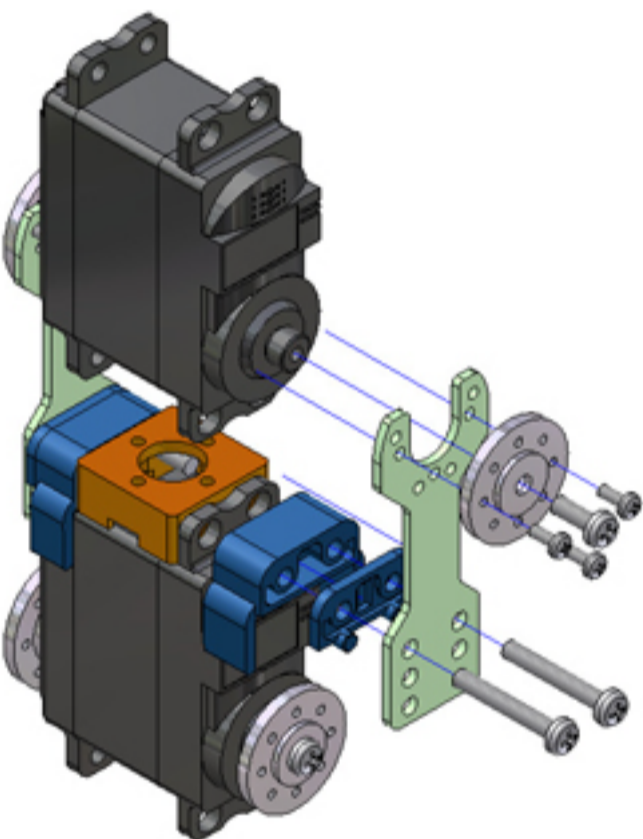
新たに発売されたサーボスペーサー A、従来発売してきたサーボマウント A、B これらを組み合わせることで、オリジナルロボット用のパーツが簡単な加工で自作することが可能になります。ここではその組立例を説明します。



左がサーボスペーサー A です。(No.01067 ¥630 )  
そして右がサーボスペーサー A とサーボマウント B  
を組み合わせた組立例です。

## 事例 1

サーボスペーサセット A は KRS2000 シリーズサーボ  
モーターのタブに取り付けることによりタブ部の高  
さを三種類追加して選択できるようになります。  
サーボ間連結の事例ではサーボホーンとタブの高さ  
をそろえ従来必要とされていた板金の曲げ加工を省  
略しており、曲げ加工が困難な素材 (FRP など)  
の使用が可能になります。



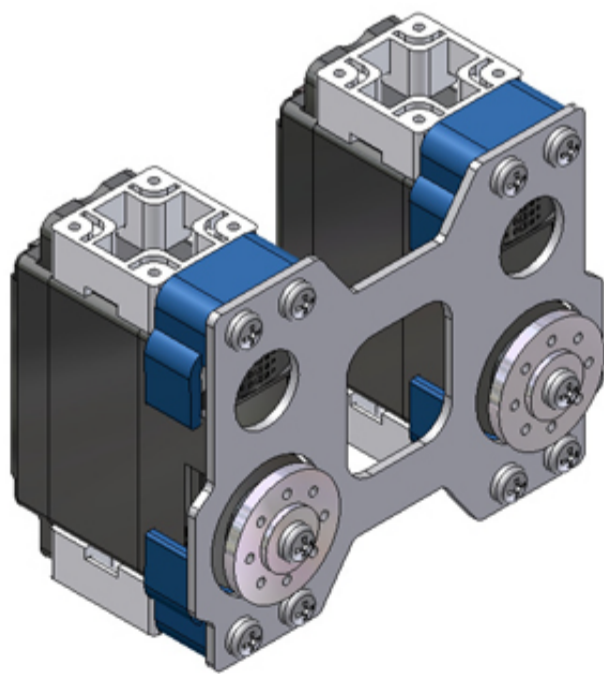
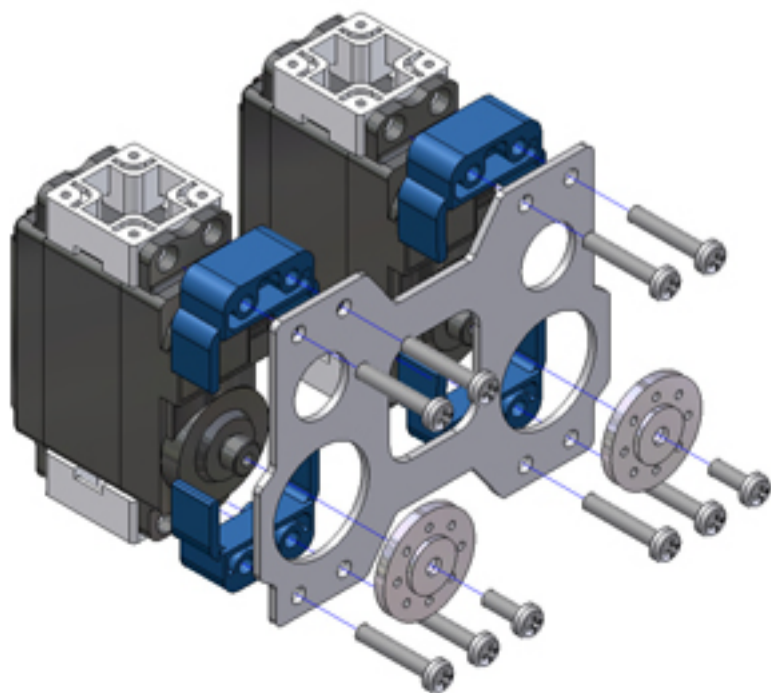
多くの 2 足歩行ロボットなどでは、アクチュエーターとして  
サーボモーターを使用した場合に、強度その他の理由により、  
アルミ製の加工パーツを組み合わせることが多いようです。  
しかし、問題はその加工にありました。  
単純な穴あけ程度はともかく、曲げを伴う加工を精度良く行  
なうのは、非常に難易度が高かったと言えます。

## 事例 2

事例 1 と異なる部分がお判りいただけるでしょうか？  
組み合わせる部品を変えることにより、取り付けの高さを変更  
して、ローハイトホーンより更に下側にジョイントするアーム  
を持っています。いずれの事例でも、固定には M3-20 のビス  
を使用して、サーボマウント B をナット代わりにすると同時  
に、剛性を確保しています。

## 事例 3

右と下の図は、さらにもうひとつの組立例です。  
ベーススペーサーのみを使用した場合タブの高さはサーボの上下平面  
と同じになります。  
使用したパーツは、サーボスペーサー A 以外に、サーボマウント A  
を使用して、固定には M3-15 のビスを使用しています。



単に説明いたしました。新たな事例やご要望があれば、更にご紹介したいと思います。

また、ユーザーの方で実際に使用した事例がございましたら、弊社までお寄せください。今後の参考とさせていただきます。