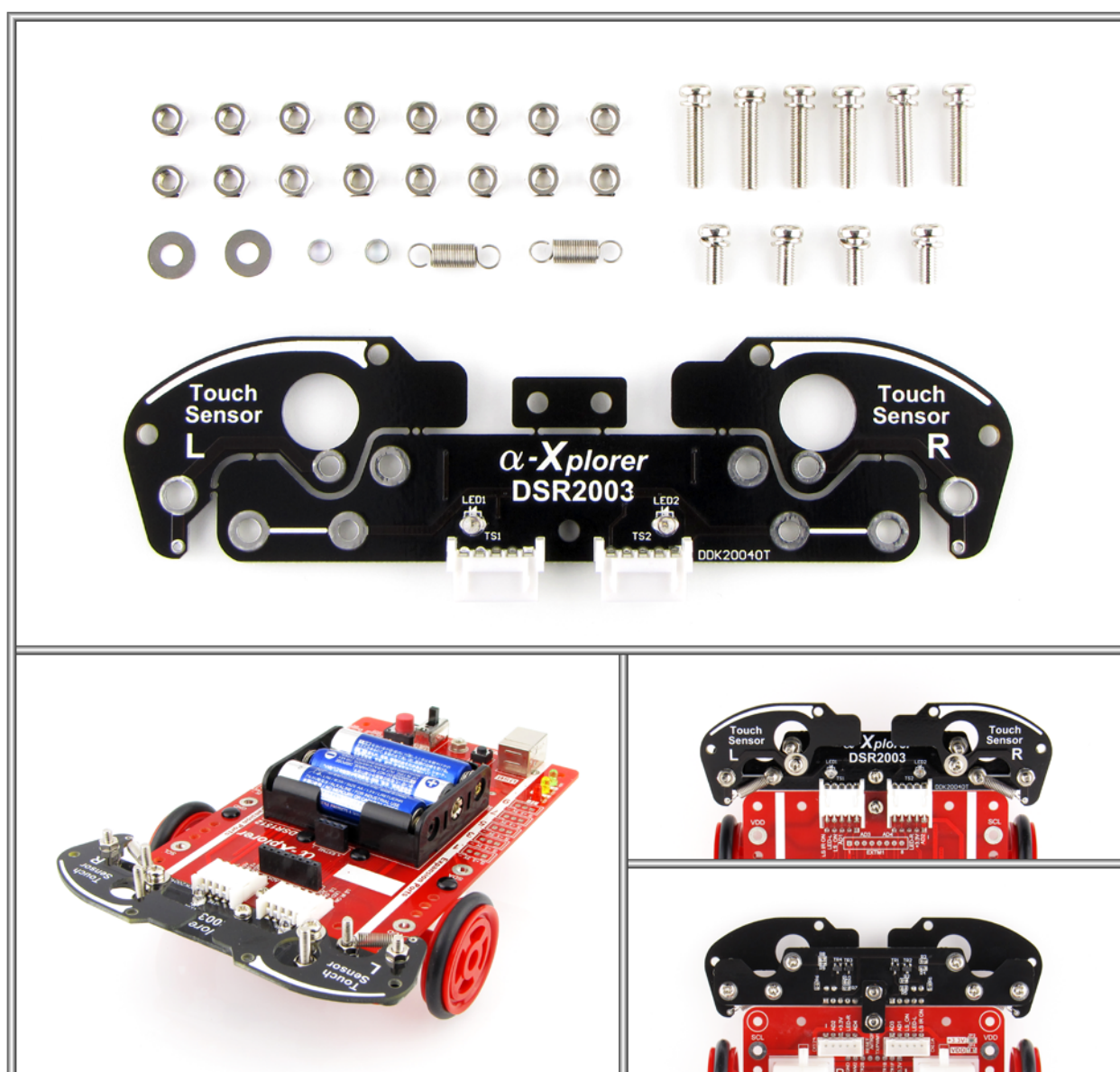


α-Xplorer専用タッチセンサー

型名 **DSR2003**

取扱説明書



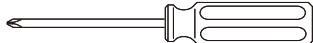
株式会社ダイセン電子工業
DAISEN

REV211213

安全上のご注意

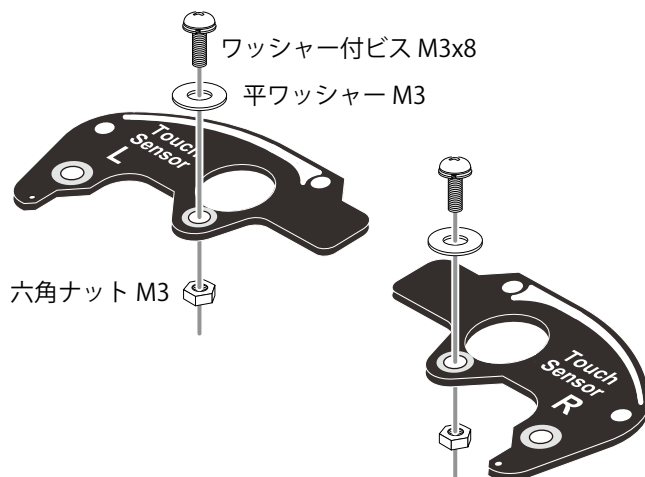
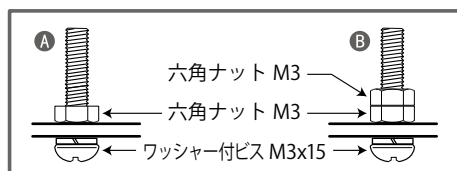
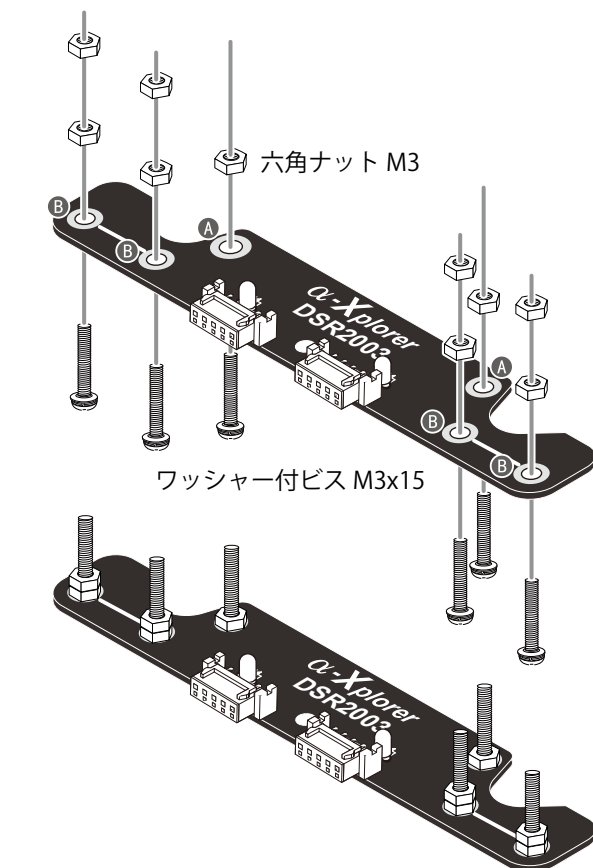
必ずお守りください

- 本商品は組立キットです。組立てる前に本説明書を最後までお読みください。また小学生など低年齢の方が組立てを行う場合は、保護者の方もお読みください。
- 小さなお子様のいるところでの組立ては避けてください。ビスやナットなど小さな部品を多く含むため、誤飲等の事故に繋がる恐れがあります。
- 基板部品を切離す際は、各パーツの接合部分に残ったバリによってケガをする可能性があるため、軍手をはめるまたはペンチを使用するなど十分に注意して行ってください。

本体基板	組立部品		
タッチセンサーL Touch Sensor L 固定板 タッチセンサーR Touch Sensor R α-Xplorer DSR2003 LED1 LED2 タッチセンサーボード	ワッシャー付ビス M3x15		6本
	ワッシャー付ビス M3x8		4本
	六角ナット M3	 	16個
	平ワッシャー M3	 	2個
	バネ		2個
	スペーサー φ3x2	 	2個
使用工具			
⊕ドライバー(M3用)No.2		スパナ(M3用)	
		 α-Xplorer付属スパナ	

組立て手順

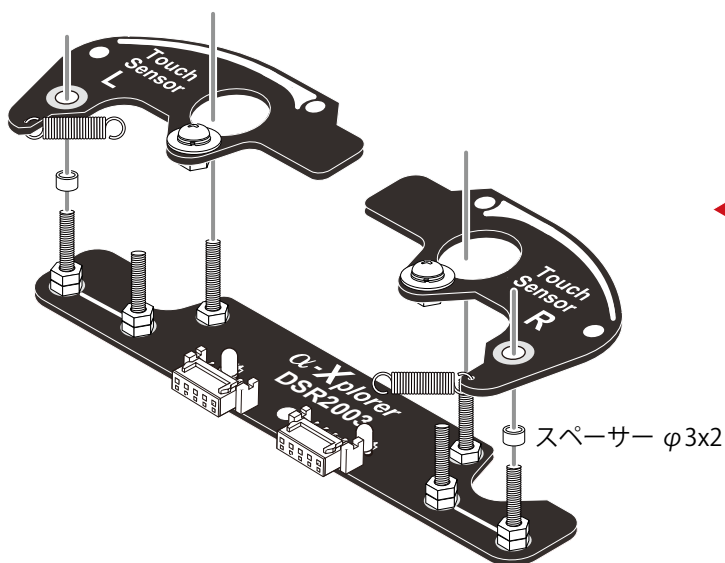
- ① タッチセンサーボードにワッシャー付ビスを取付けます。六角ナットを2個取付ける箇所では、1個目のナットを完全に締めてから2個目のナットを取付けます。
- ② タッチセンサーL/Rに平ワッシャーを取付けます。



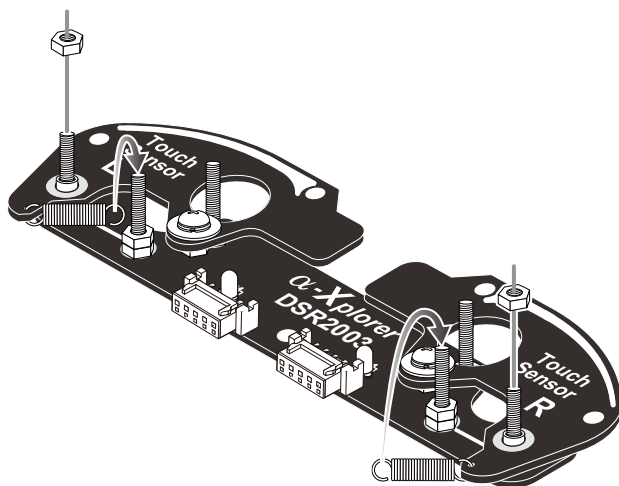
- ③ タッチセンサーL/Rにバネを引っ掛けて取付けます。



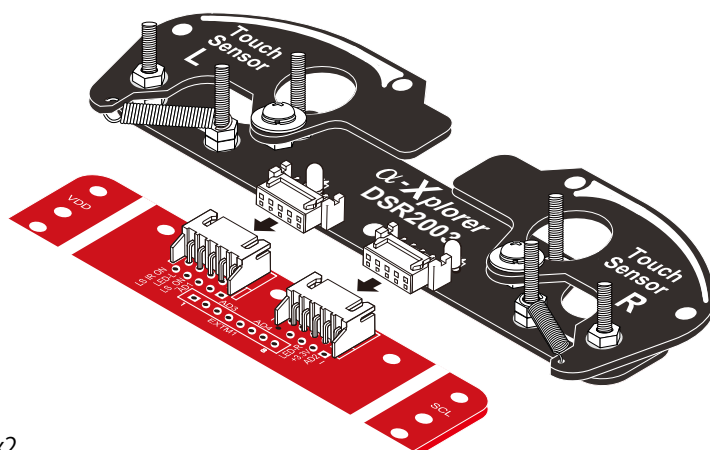
④タッチセンサーボードにタッチセンサーL/Rを取付けます。
回転軸となるビス2本にスペーサーを入れ、タッチセンサー
をセットしてから六角ナットで固定します。



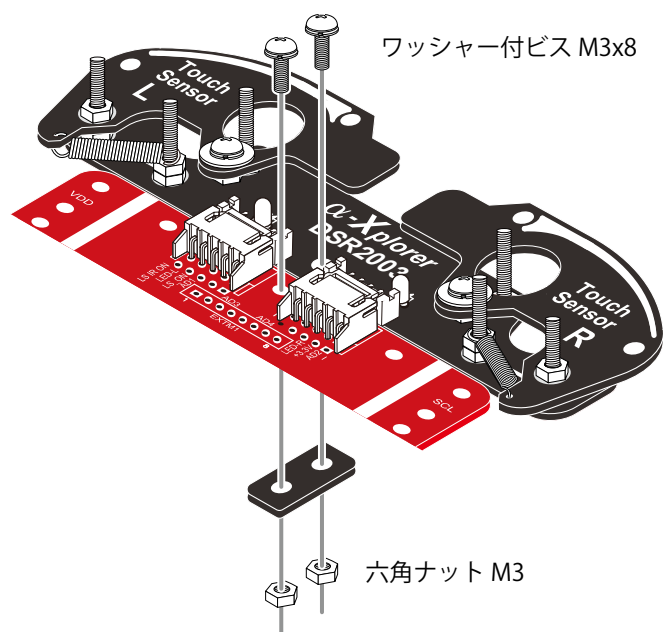
⑤バネをビスに引っ掛けて取付けます。
※バネが伸び切ってしまうように注意してください。



⑥α-Xplorer本体に組立てたタッチセンサーのコネクター
をしっかりと奥まで接続します。



⑦本体とセンサーの接続部に固定板を裏側から取付けます。

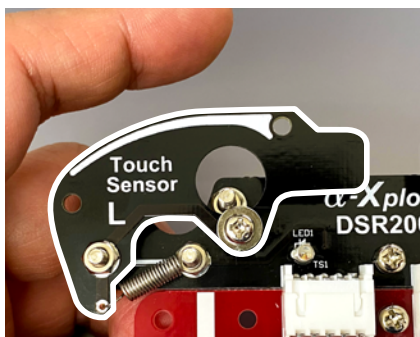


動作確認

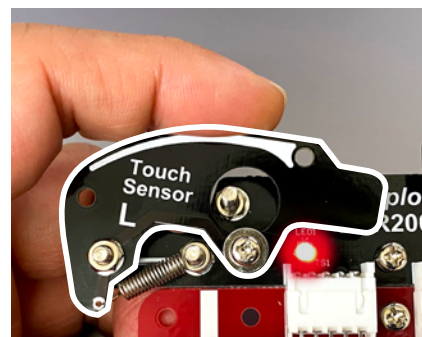
DAISEN製タッチセンサーは、スペーサーを入れたビスを回転軸としたバネの作用による可動式となっています。ロボット前方が障害物に衝突した際、平ワッシャー（タッチセンサー）とワッシャー付ビスM3x15（タッチセンサーボード）の通電が切れることで衝突を検知する仕組みになっています。組立てたタッチセンサーが機構的に正常に動作するかを確認してください。

機構的に問題がなければ、次はセンサーとしての動作確認を行ってください。ロボットの電源を入れ、C-Styleに接続しセンサーモニターを開きます。本センサーの接続ポートは左がCN3、右がCN4になります。左右のセンサーを手動で動かし、モニタリングによる確認を行ってください。

通常時



衝突時



※ロボット電源ON時、タッチセンサーが反応するとLEDが点灯します。

▲注意

本製品は一般の民生・産業用として使用されることを前提に設計されています。人命や危害に直接的、間接的にかかわるシステムや医療機器など、高い安全性が必要とされる用途にはお使いにならないでください。

本製品の故障・誤動作・不具合によりシステムに発生した付随的障害および、本製品を用いたことによって生じた損害に対し、当社は一切責任を負いません。あらかじめご了承ください。

株式会社ダイセン電子工業
DAISEN

〒556-0005 大阪市浪速区日本橋 4-9-24
TEL: 06-6631-5553 / FAX: 06-6631-6886
URL: <http://www.daisendenshi.com>
e-mail: ddk@daisendenshi.com