

クレーンゲームメカ 組み立て参考資料

組み立てた状態



☆ゲームセンターなどでおなじみクレーンゲームのアームを動かす機構部分

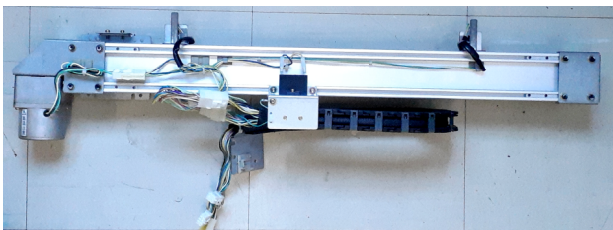
☆レールに駆動用のリバーシブル誘導モータ (AC100V 50/60Hz) と位置検出用フォトインタラプタがついています

☆Z軸 (昇降部分) のはさむメカの駆動部はギヤードステッピングモータを使用

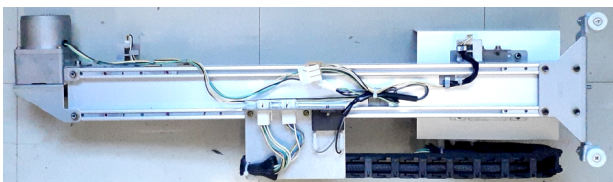
注意

- ◎本品は現状渡し(学習実験用)となります。動作保証はいたしかねます。
- ◎モータの電気的特性、コネクタのピン配置は不明です。
- ◎組み立ての際、けがをしないように注意してください。
- ◎外観が一部写真と異なる場合があります。

☆部材一覧



(1)X軸機構



(2)Y軸機構



(3)Z軸機構

電子パーツ・マイコン・メカトロ・オーディオ

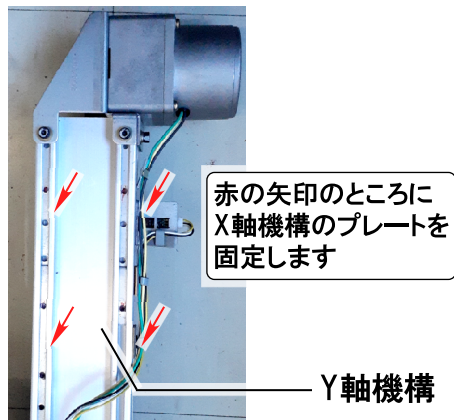
デジビット

〒556-0005 大阪市浪速区日本橋5-8-26
(月~土)10:30~19:30 (日・祝)10:00~19:00

電子工作向けの学習、実験、開発向けであり、資料等は参考用です。目安程度のもので差異や誤りがある場合があります。商品の性能等を保証するものではありません。各種設定、使用については自己責任でお願いたします。いかなる事故、損失においても製造者、流通者、販売者は一切の責任を負いかねます。返品、交換、保証等の対応はしていません。

☆組み立てかた

① Y軸機構にX軸機構を固定します

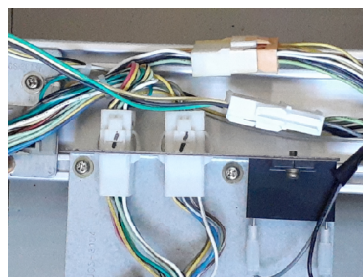


Y軸機構

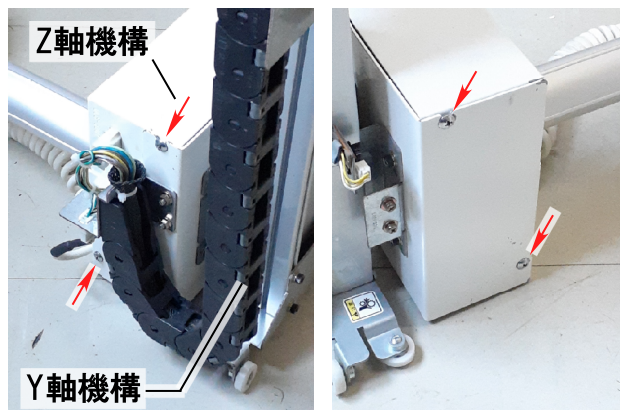
X軸機構

赤の矢印のところにキャップスクリュー(M4)で固定します(六角レンチ 3mmを使用)

X軸機構からのケーブルコネクタをY軸機構のコネクタと写真のように接続します
(マジックインクによる印を合わせて差し込みます)



② Y軸機構にZ軸機構を固定します



Z軸機構

Y軸機構

Z軸機構のケース部を写真のようにY軸機構に固定します。赤の矢印のところにトラスねじで固定します(プラスドライバ2番使用)

参考情報

有志の方(sugakoubouさん)による参考情報が下記URL(github)に掲載されています。

<https://github.com/okini3939/ClawMachine>

※こちらの情報について、共立電子産業ならびにsugakoubouさんも保証致しかねます。各自の実物に合わせて工夫して工作を行ってください。