

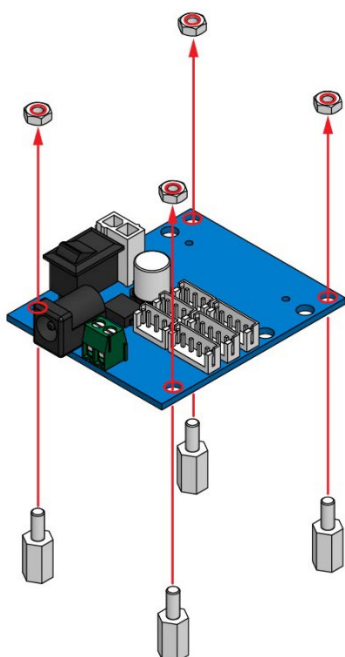
⚠ 使用する前に必ずお読みください ⚠

内容物リスト

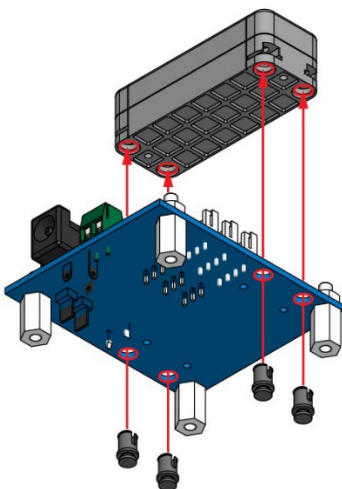
OpenMANIPULATOR-X (完成品)本体	1 台
USB PC インターフェイス U2D2	1 台
電源分配基板 U2D2 PHB	1 台
AC アダプター SMPS AKA-12070(12V 7A)	1 台

インターフェース基板の組み立て

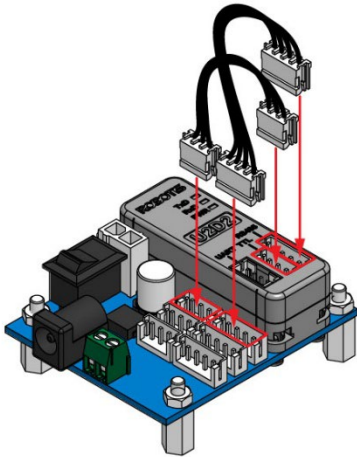
1. U2D2 PHB に絶縁用の足(スペーサー)を取り付けます。



2. U2D2 を U2D2 PHB にリベットで取り付けます。



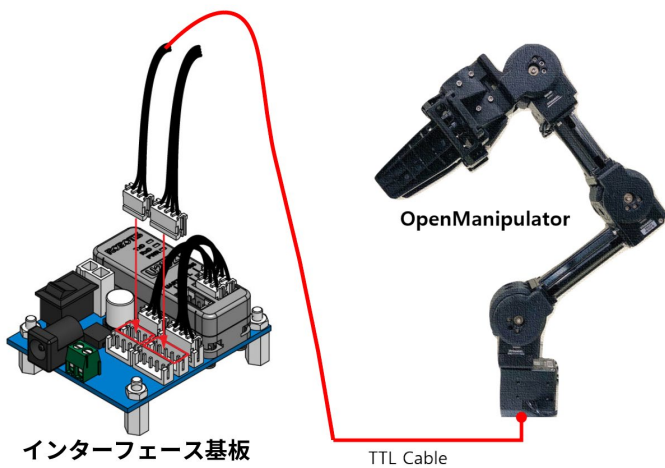
- U2D2 の TTL(3 ピン)ポートと U2D2 PHB の TTL(3 ピン)ポートを 3 線ケーブルで接続します。



- ここで組み立てたアセンブリはこれ以降の説明では「インターフェース基板」と呼びます。

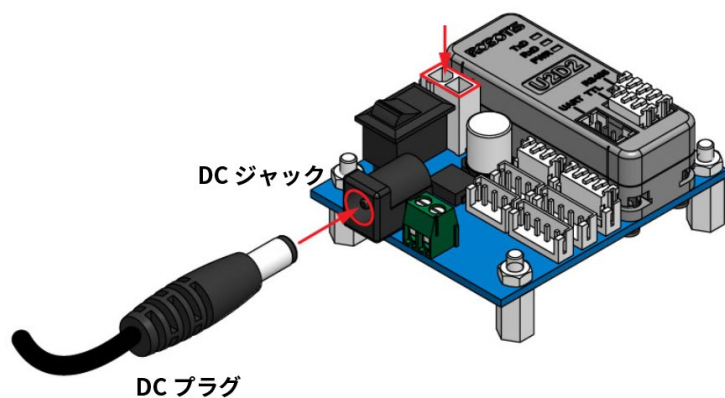
OpenMANIPULATOR-X とインターフェース基板の接続

OpenMANIPULATOR-X 根本軸(ID11)の TTL(3 ピン)ポートとインターフェース基板の空いている TTL(3 ピン)ポートを 3 線サーボ接続ケーブルで接続します。



AC アダプターの接続

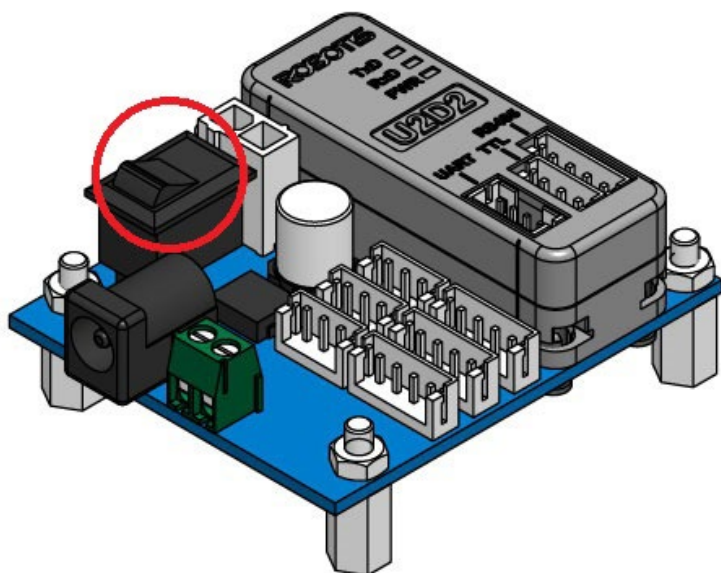
AC アダプターの DC プラグは、インターフェース基板の DC ジャックに接続します。



電源スイッチ

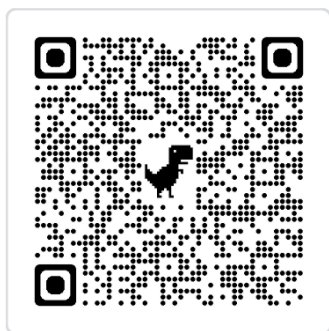
インターフェース基板のシーソーススイッチを操作することで、OpenMANIPULATOR の電源の ON・OFF ができます。

U2D2 にはインターフェース基板のスイッチとは関係なく USB 経由で給電されます。



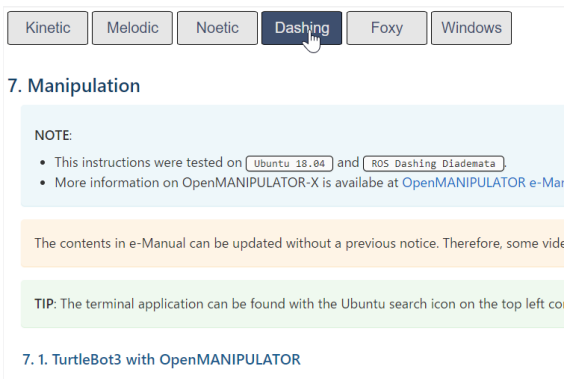
ソフトウェア インストール・セットアップ

PC へのソフトウェアのインストール及びセットアップについては、e-manual(Web マニュアル)を参照してください。



https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/openmanipulator_x/quick_start_guide/#setup

e-manual ページ上部のボタンのうち利用したい ROS バージョンをクリックすると、対応したドキュメントが表示されます。



The screenshot shows a navigation bar with buttons for different ROS versions: Kinetic, Melodic, Noetic, Dashing, Foxy, and Windows. The 'Dashing' button is highlighted with a mouse cursor. Below the navigation bar, the page content is visible, starting with the heading '7. Manipulation'. A 'NOTE' section follows, stating that instructions were tested on Ubuntu 18.04 and ROS Dashing Diademata. A 'TIP' section mentions that terminal applications can be found using the Ubuntu search icon. The section title '7.1. TurtleBot3 with OpenMANIPULATOR' is also visible.