

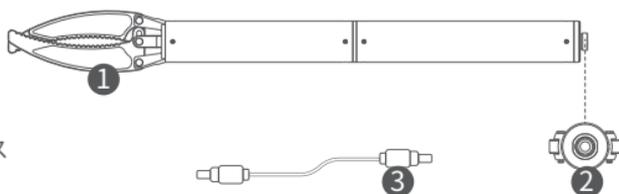
# CHASING

## ロボットアームのマニュアル

V2.0

### 前書き

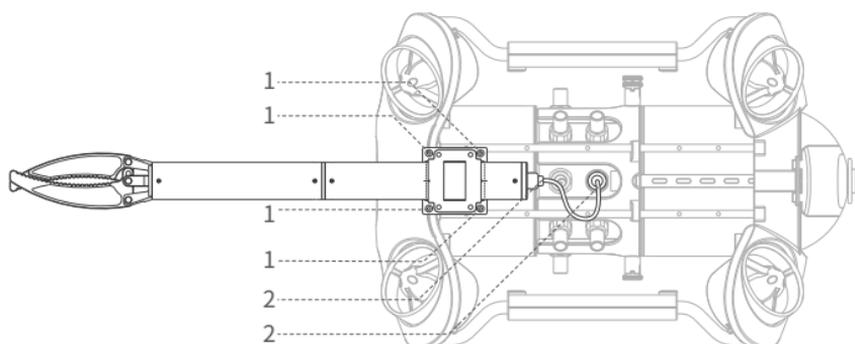
CASHING ロボットアームは、CHASING M2 ROV用にカスタム開発された(も)のです。アルミニウム合金素材を使用してコンパクトで、取り付けが簡単で、水中で最大12キロまで持ち上げることが可能です。水中釣り、サンプリング検出、その他の多次元用途に適しています。



1. キャッチ
2. 接続インターフェース
3. 接続ケーブル

### インストールと接続

1. ROVがシャットダウン状態にあることを確認し、ROVの裏にあるロボットアームブラケット(裏にSDカードスロットなし)をカメラ位置のネジ穴の近くに固定し、4PCS M3 x 8 ネジで固定します。
2. ロボットアームをROV周辺インターフェースに接続ケーブルで接続し、ナットを締めます。
3. スイッチオンにしてROVが開始するのを待ってから操作します。リモコンのロボットアームコントロールボタンを1秒長押しして離すと開き、短く押しと閉じて停止します。



# 仕様

サイズ	460*33.5mm
空気中の重量	370g
水中の重量	50g
最大持ち上げるキロ	12kg
最大開閉距離	120mm
最大深度	100 m
シングルオン/クローズタイム	2.8s

## 注意

1. テザーコネクタのO-リングを水に入れる前に確認し、紛失または損傷した場合は交換してください。
2. ROVがオフになっていないときにロボットアームを取り付けしないでください。ロボットアームがショートする可能性があります。
3. 安全のため、ロボットアームには手を触れないでください。

# CHASING

[www.chasing.com](http://www.chasing.com)  
[support@chasing-innovation.com](mailto:support@chasing-innovation.com)

---

このコンテンツは予告なく変更される場合があります。

[www.chasing-innovation.com](http://www.chasing-innovation.com)から最新のユーザーマニュアルを入手できます。