

# CompactPnP組み立てOptionマニュアル

## 内容物一覧

コントローラの台座

CompactPnPの足  
x4個

Yフレーム背面の  
ストッパー(高さ  
合わせ付き)×2個

Yフレーム前面と  
Xフレーム前面の  
先端保護×4個

BottomVam用力  
メラホルダー

ストリップフィー  
ダ-長×3個、  
ストリップフィー  
ダ-短×6個

10mm×10mmマ  
ーカー台座

練習用部品テープ  
0603(1608)

ボトムCamライト  
用ケーブル

X軸モーター強化  
プレート

細かい部品用のノ  
ズル

スパナ

六角レンチ

Bottomカメラ&  
ケーブル

⑦Bottomカメラ  
視野角70°

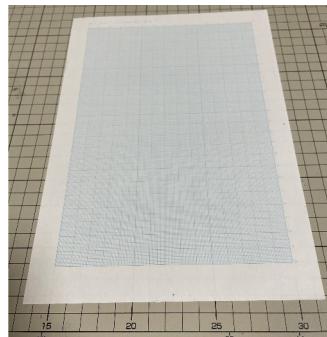
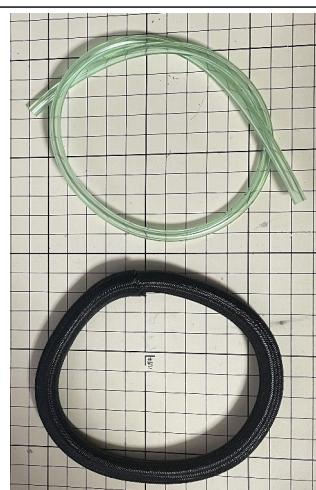
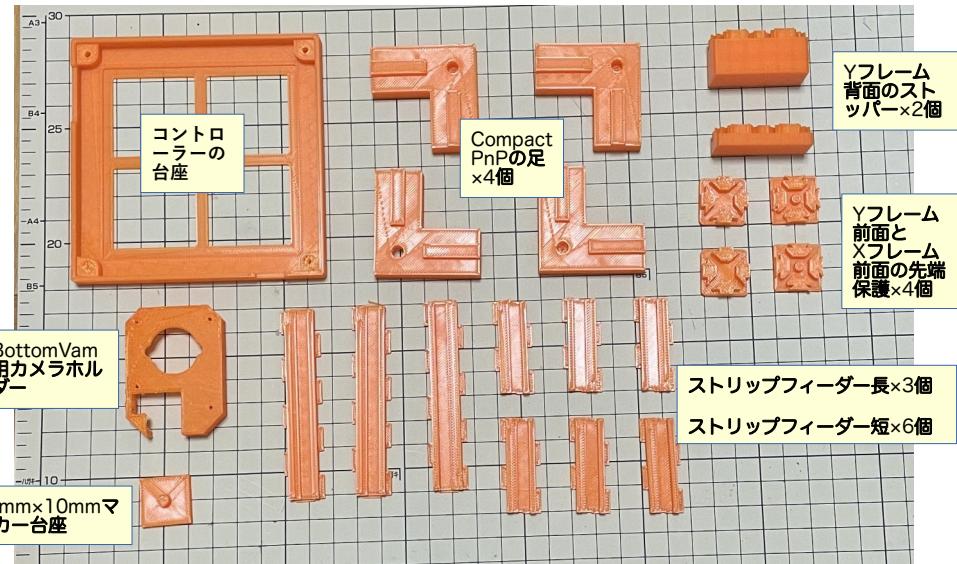
LCD

圧力センサー

圧力センサー用延  
長チューブ(薄緑  
色)

網チューブ(ケーブ  
ル保護用)

方眼紙(使い方は  
HowToUseマニュ  
アル参照)



①Bottomカメラ  
組み立てネジ

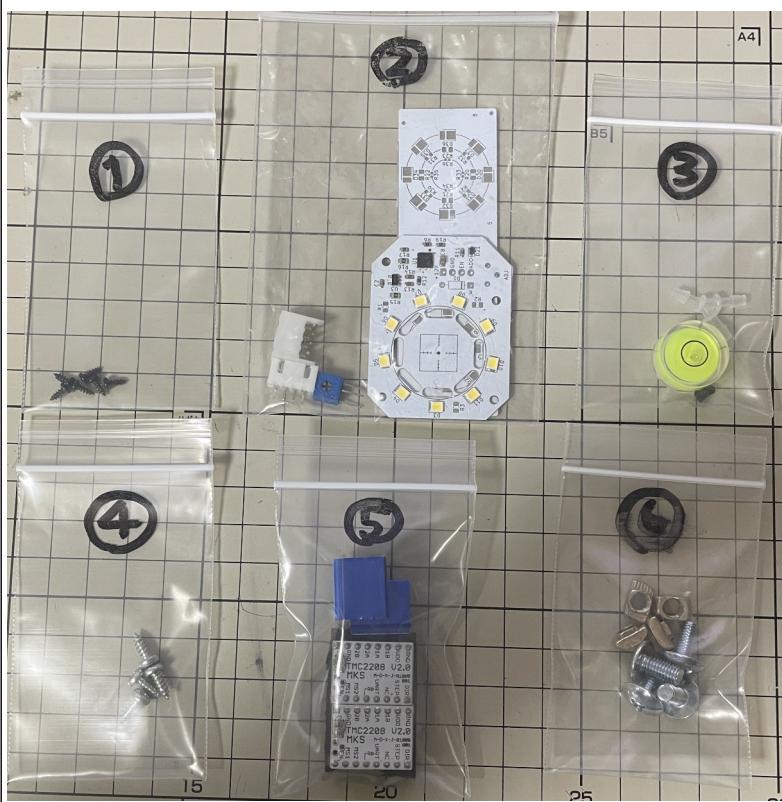
②ボトムCamライ  
ト&練習用基板

③水準器&Y分歧  
&大きい部品の吸  
着

④コントローラー  
を台座に止めるネ  
ジ

⑤静音ドライバー  
x2個

⑥M5フレーム用  
ナット、トラスネ  
ジ

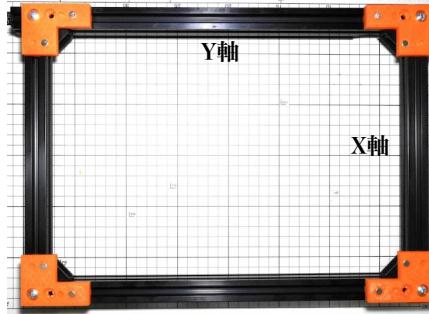
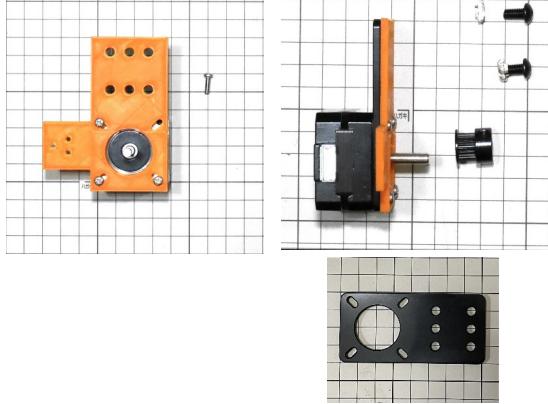
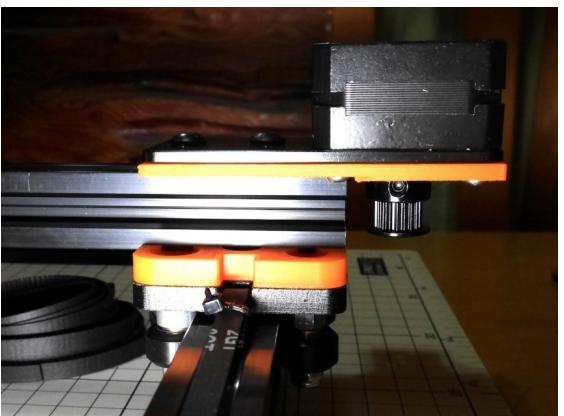
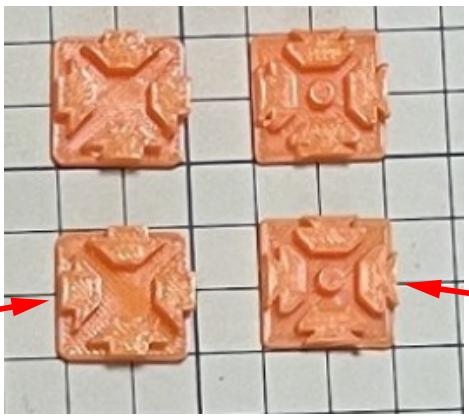


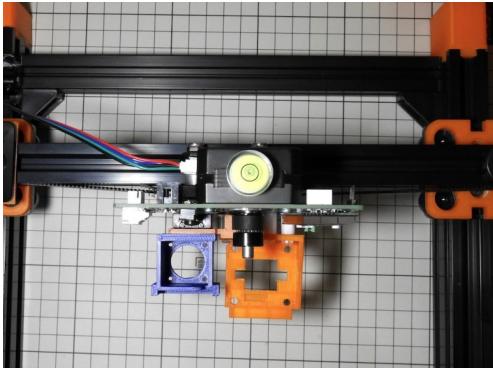
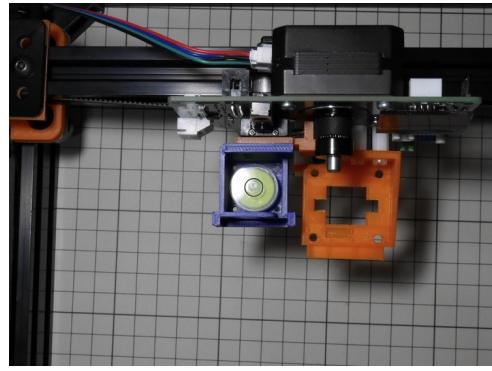
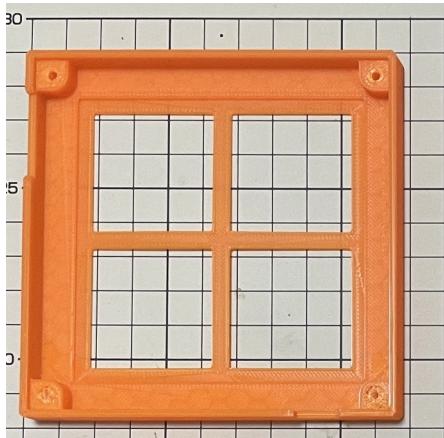
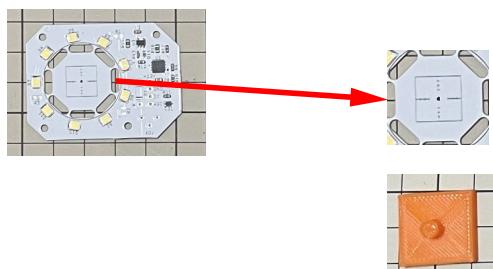
フレーム固定用磁  
石付きパンチング  
ボード



## 説明

ネジ

フレームの組み立て 足	フレームを裏返して足をつけます。足は4個あるので、写真の通りに配置してください。M5x10mmのネジと、フレーム用ナット※を各1組ずつ使います。足を付けるとフレームの歪みが分かる事があります。そんな時は、ひとつ前に戻ってL型アングルをそれぞれの軸が直角になるように調整し、歪み、ガタつかない様にならねじ締めしてください。 3Dプリンターで印刷しているのでネジ穴が塞がっていることがあります。マイナスドライバーなどで外してください。	 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>※フレーム用ナットとは 締めると回転してフレームの中で固定される ナットです。</p> </div>	足x4個
			M5フレーム 用ナット、ト ラスネジ「袋 6」
Y軸の先端保護	Y軸、X軸先端保護用プラスチック部品を取り付けます。ゴムハンマーなどで叩くと簡単に取り付けられます。 背面のYフレームを取り付けると立てかけた時のY軸の高さが揃います。	  <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> <span>短い方</span> <span>長い方</span> </div>	
強化プレート	<p>X軸用プラスチックプレートと「強化プレート」を重ねて、X軸モーターをM3ネジで固定します。 モーター付きプレートをM5ネジとM5フレームナットでX軸レールに固定します。 歯車付きブーリーを六角イモネジ2つ（ブーリーに付属）でモーターに仮止めします。六角イモネジは予め歯車付きブーリーに付いています。</p>  	M3 L8mm x4個 M5x8mmx2 M5フレーム ナットx2 X軸モーター 用ブーリー <sup>「袋4」</sup>  鉄プレートを 付ける場合は L10mmに変更	
V用(Y軸)と T用(X軸)の先 端保護	手前側のフレーム先端保護を取り付けます。 差し込む形状をよくみてください。 XF:X軸フレーム前面には、T用のを、 YL:Y軸フレーム左側には、Y用の先端保護を取り付けてます。	 <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> <span>T型</span> <span>V型</span> </div>	

LCD	<p>LCDを写真のようにハンダ付けします。 • LCD</p> 	
	<p>モーターの上に水準器を乗せて水平になっているか確認しましょう。傾きがある場合は前の4ヶ所のM5低頭ネジを一旦緩めて調整して固定してください。 モーター用のケーブルも接続しておきます。 C軸モーター ホルダーの内側に水準器を置いて水平になっているか確認しましょう。傾きがある場合はゴリラと共に締めしたM2のネジを一旦緩めて調整して固定してください。</p>  	
コントローラーボードの台	<p>コントローラー基板をタッピングネジで固定します。 ゴム足を基板から外してコントローラーボードの台の下に貼り付けます。</p> 	袋4 タッピングネジ
	<p>BottomCam 照明基板から「ビジュアルホーミングを使う基板」を切り出します。 「10mm角の台座」はホーミングの時などに使います。パンチングボード（床）の穴に挿して固定できます。</p> 	袋2 BottomCam 照明基板

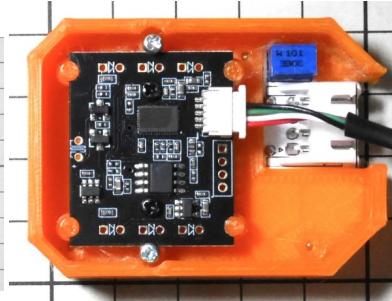
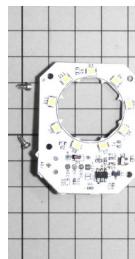
部品テープはストリップフィーダー（ホルダー）に刺して固定して使います。

使用例→



## BottomCam組み立て

BottomCam照明基板に、100Ωの半固定抵抗と、4pinのHXコネクターをハンダ付けします。  
BottomCamケースの表側にタッピングネジで基板を固定します。  
Bottomカメラをタッピングネジで挟むように固定します。

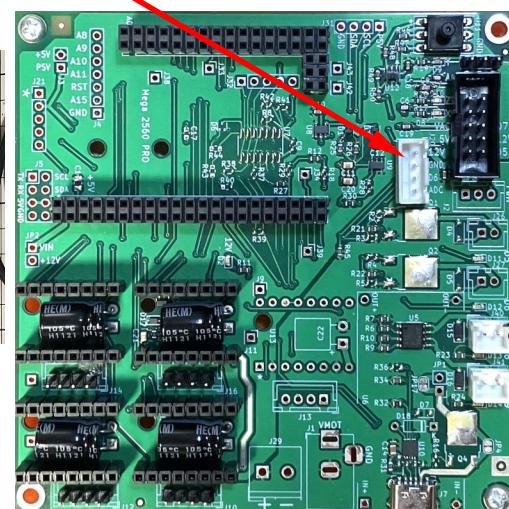
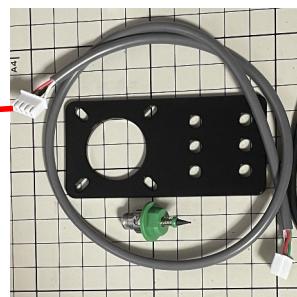
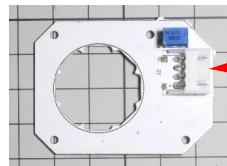


タッピングネジx6個 袋1  
bottomCam 照明基板 +100Ω半固定抵抗+4pin HXコネクタ一袋2  
bottomカメラ「袋7」  
BottomCam ケーブル

コントローラ基板側4 Pin XH縦コネクターをはんだ付けします。

その後、BottomCam用ライトと、  
ボトムCamライト用ケーブルで接続します。

4 Pin XH縦コネクター「袋2」



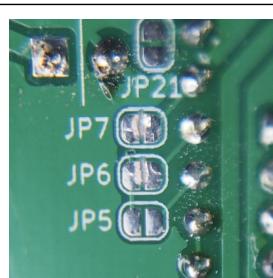
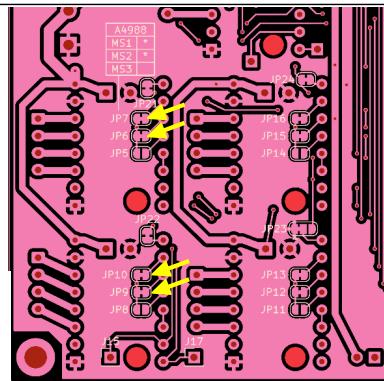
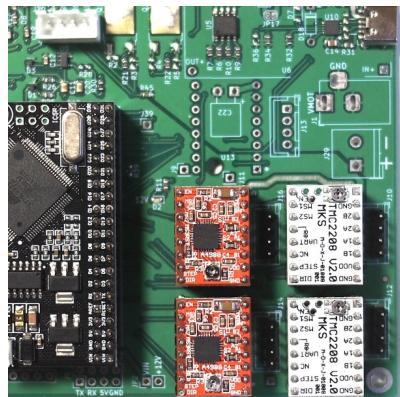
## モータードライバーの静音化

### ⑥静音ドライバー

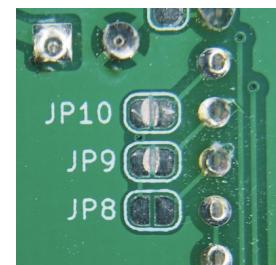
JP7をCUT  
JP6をCUT  
JP10をCUT  
JP9をCUT

X軸(J10)とY軸(J12)のモータードライバを  
静音ドライバー⑤に交換  
(A4988→TMC2208)します。  
刺す方向を間違えないように確認してください。  
逆挿しすると壊れます！

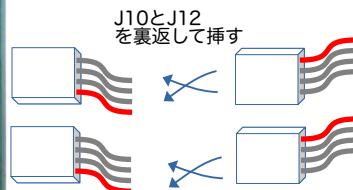
J10を裏返して挿します。  
J12を裏返して挿します。



静音モーター  
ドライバー  
「袋5」



カット例↑



J12とJ14  
は元のまま

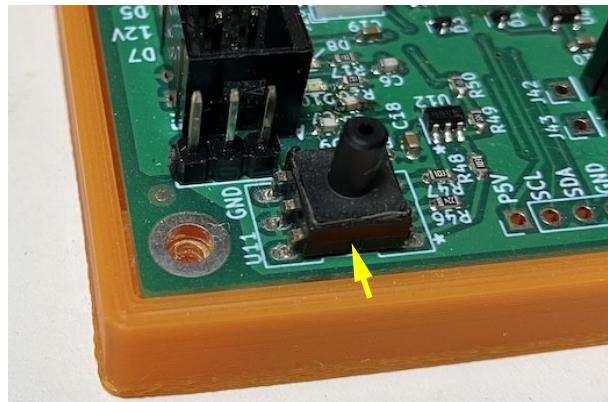
## LCD表示

LCD Displayにはノズルの気圧を表すバーと数値、それからTopCam照明のLEDの電流値が表示されています。



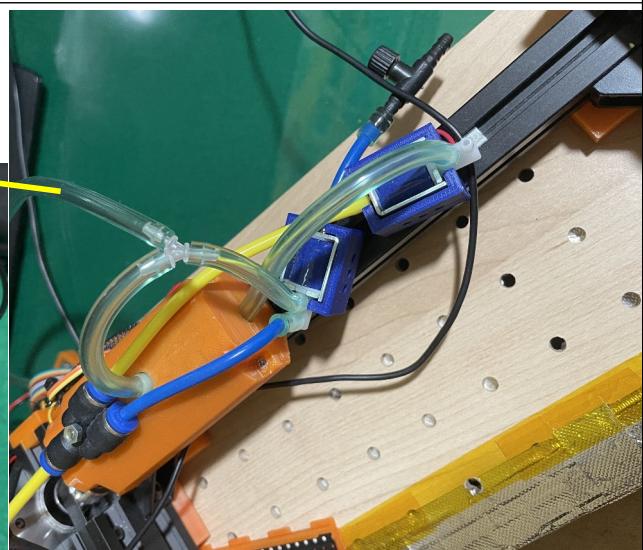
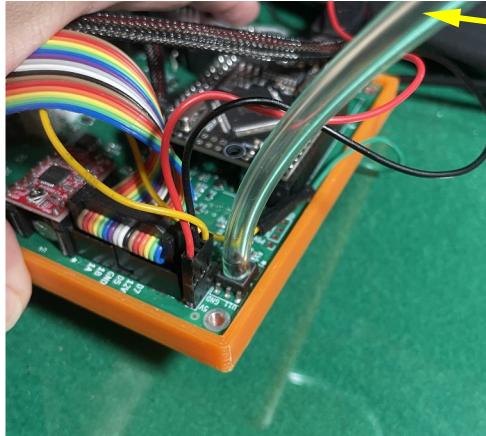
## ポンプの圧力センサーの実装

圧力センサーU11 切り欠きが外側になるように実装する。



チューブ  
③Y分岐コネクタ

写真のように、Y型分岐コネクタを使ってポンプ上面のチューブを分岐します。



④大きい部品の吸着

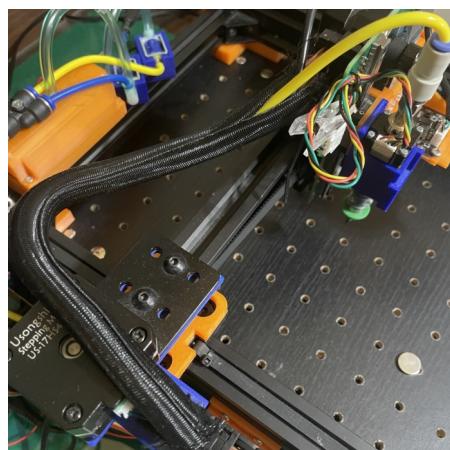
標準ノズルの先端にΦ3mmパッドを取り付ければ、少し大きい部品を吸着できます。

大きい部品の吸着「袋3」

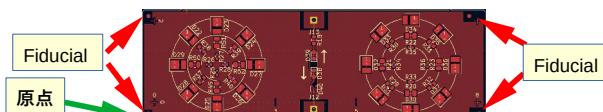
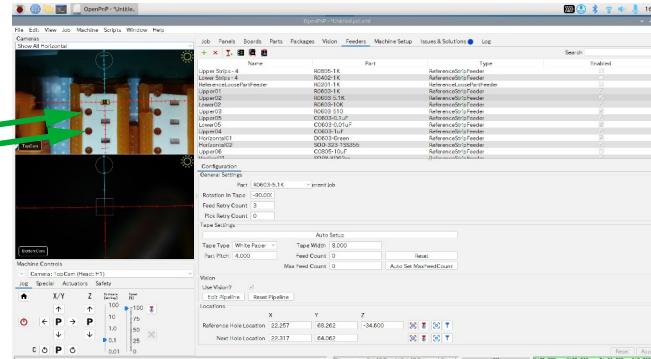
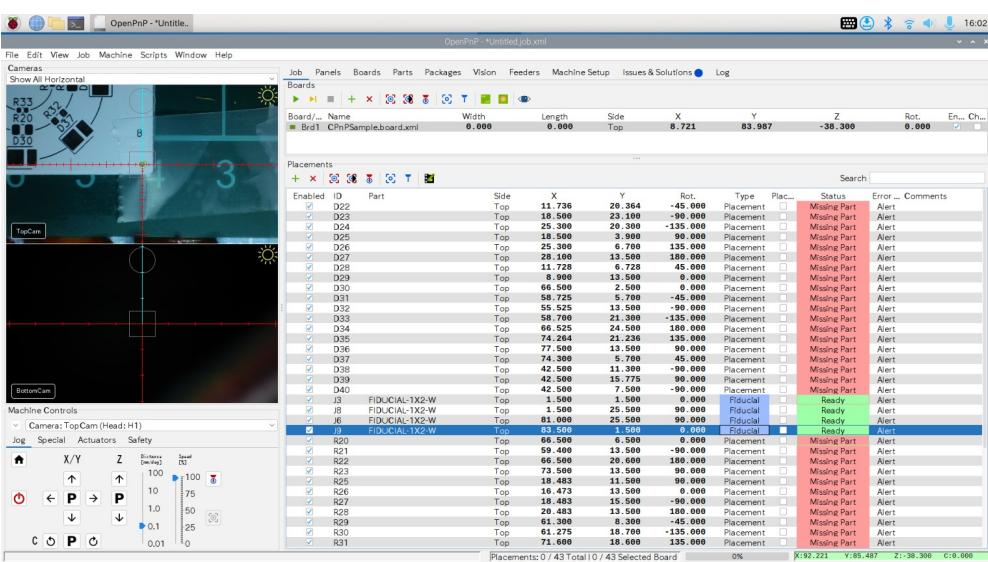


## スパイラルチューブから網に交換する

スパイラルチュー  
ブ→網チュー  
ブ お好みでスパイラルチューブから網チューブに交換する。



# テスト基板と練習用部品テープを試して部品を実装する。

<b>テスト基板</b> <b>練習用部品テープ</b> <b>ストリップフィーダー</b> <b>Scotch 3M のメンディングテープ</b>	<p>CompactPnPの基板を置くエリアの高さを5mm~10mm程度カッターマットなどを重ねて接着して嵩上げしておきます。 (CompactPnPの足を付けた場合、床側の高さを上げておかないとZ軸が届きません！)</p> <p>テスト基板をCompactPnPの中央に貼ります。 テスト基板の向きは、テスト基板の角に「O」が2つある部分を左下（原点）にしてください。 貼り方は、4角のFiducial（直径1mmの丸）の上にかかる様にScotch 3Mのメンディングテープで貼ります。Fiducialにメンディングテープを貼ることでFiducialが白い丸としてTopCameraで認識しやすくなります。</p>  <p>ストリップフィーダーに練習用部品テープを差し込んで、CompactPnPに両面テープなどで貼って固定します。 「Feeders」でフィーダーの位置（穴を認識させる）と部品サイズを登録します。</p> 
<b>OpenPnP</b> <b>Sample.pos</b>	<p>OpenPnPを起動しSample.posを読み込んで設定してください。設定方法は「使い方」を参照。 Homing 「+」でNew Board作成、「Sample.pos」をImport</p> <p>基板の左下を原点に指定する Z軸の高さを（原点）を設定する</p> <p>J3, J8, J6, J9 がFiducialです。「Part」を「FIDUCIAL-1X2-W」に、「Type」を「Fiducial」に設定してください。</p> <p>Fiducialを認識させて基板の向きを補正してみてください。正しく4つ認識すればOKです。</p>  <p>とりあえずR37に置いてみましょう。FiducialとR37のみ「Enabled」にチェックします。 準備ができたら▶ボタン（Start processing the Job）をクリック！ 部品が正しい位置に置かれれば成功です。R37近辺に両面テープを貼っておくと部品が飛んでいきません。（実際の実装ではクリームはんだがあるので部品は飛びません。）</p>

# CompactPnP組み立てレーザーマニュアル

△レーザーから発せられる光は大変危険です。

火災、やけど、目の損傷など十分注意してください。

△レーザー光を照射中に加工エリア内に

体の一部を絶対に入れないでください。

△組み立てがすべて完了するまでは

レーザーの電源をONにしないでください。

△低強度であっても保護眼鏡を着用していても

絶対にレーザー光を直接見ることは避けてください。

△反射率の高い物体はレーザーの周囲に置かないようにしてください。

△レーザー光を加工対象物以外のモノや人に向けての

照射は行わないでください。

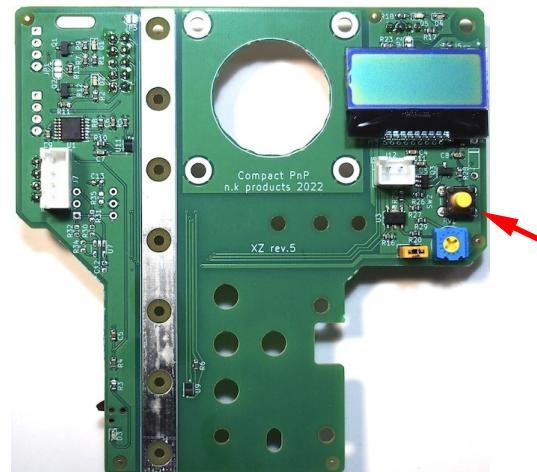
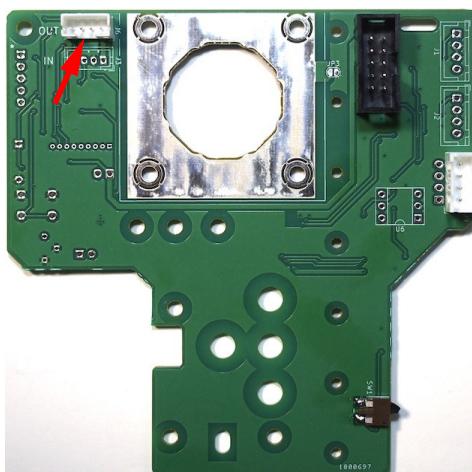
## 説明文

ネジ

### Push SW, PH4pinコネクタ

裏面に写真の部品をハンダ付けします。向きに注意。  
・PH4pinコネクタ

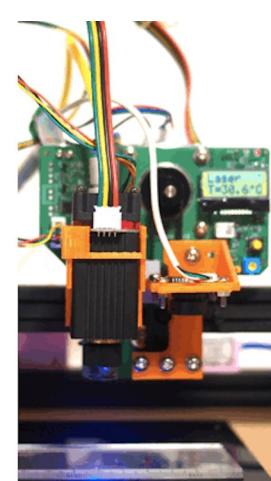
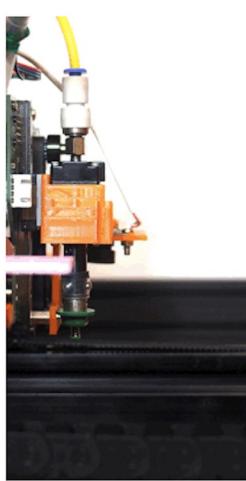
表面に写真の部品をハンダ付けします。  
・Push SW

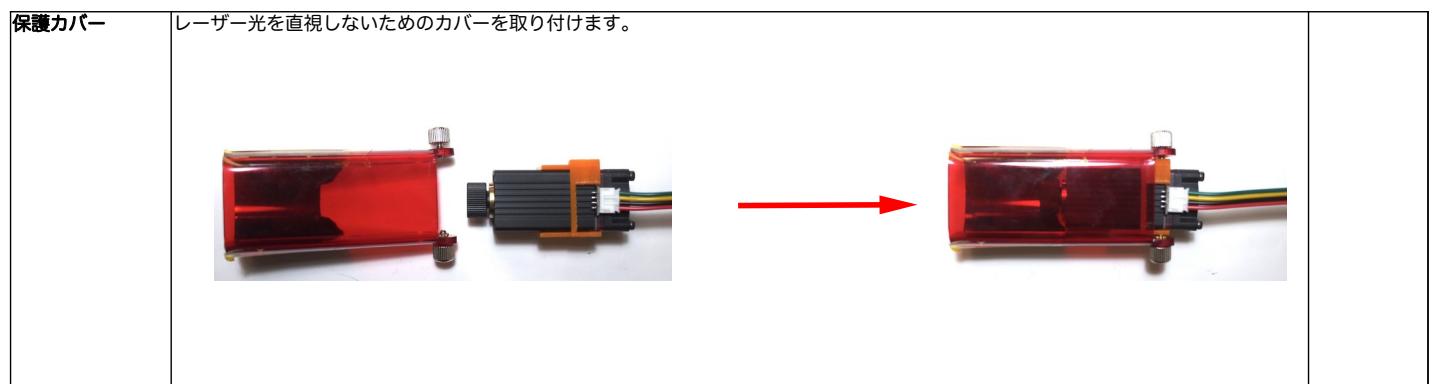


### 磁石 レーザー

レーザーのホルダーに、レーザーモジュールをM3x6mm x2本でねじ止めします。  
Z軸基板とPH4ピンが両端に付いたケーブルで接続します。

欠品  
M3x6mm  
x2本





以上