

Qumcum調整マニュアル

本プログラムはWEBブラウザ上で動作するクムクム調整用プログラムです。
QumcumPROおよびWEB版ファームウェアが書き込まれたQumcumのどちらの機種でも動作します。

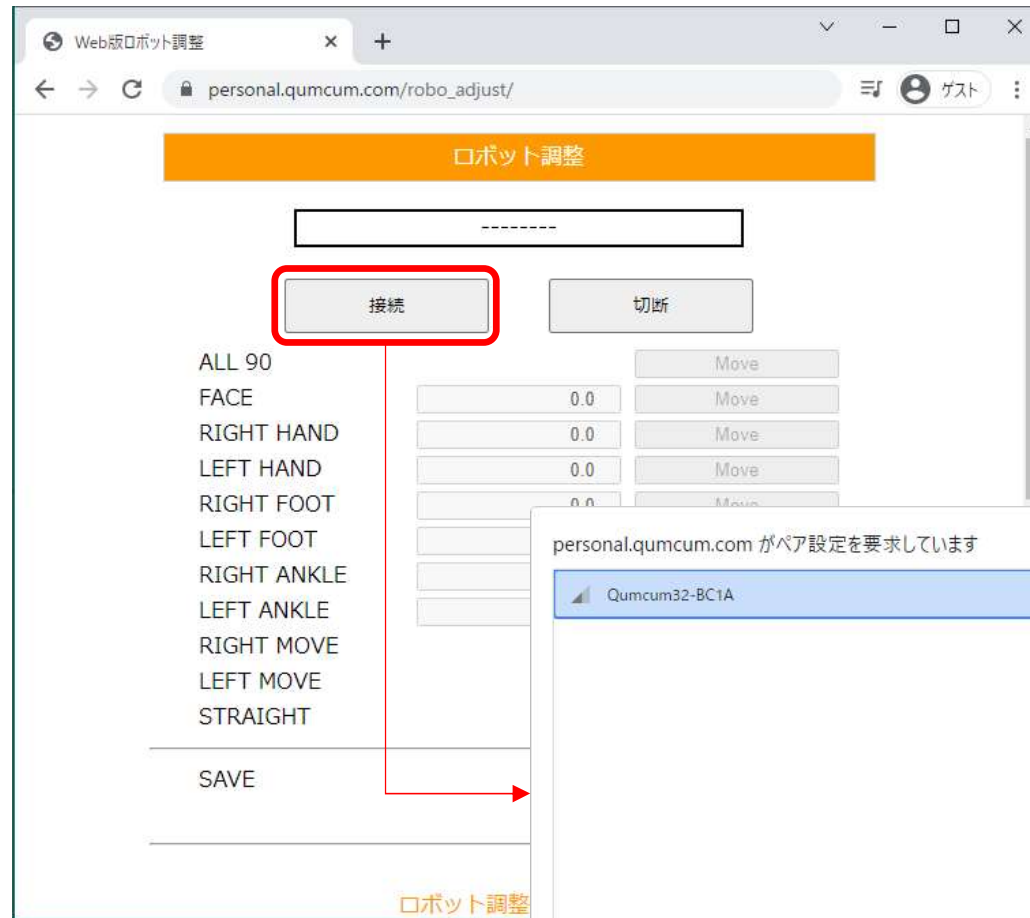
起動

ChromeまたはEdgeにて下記のURLにアクセスするとWEB版調整画面がオープンします。

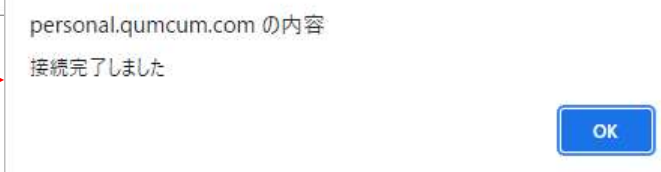
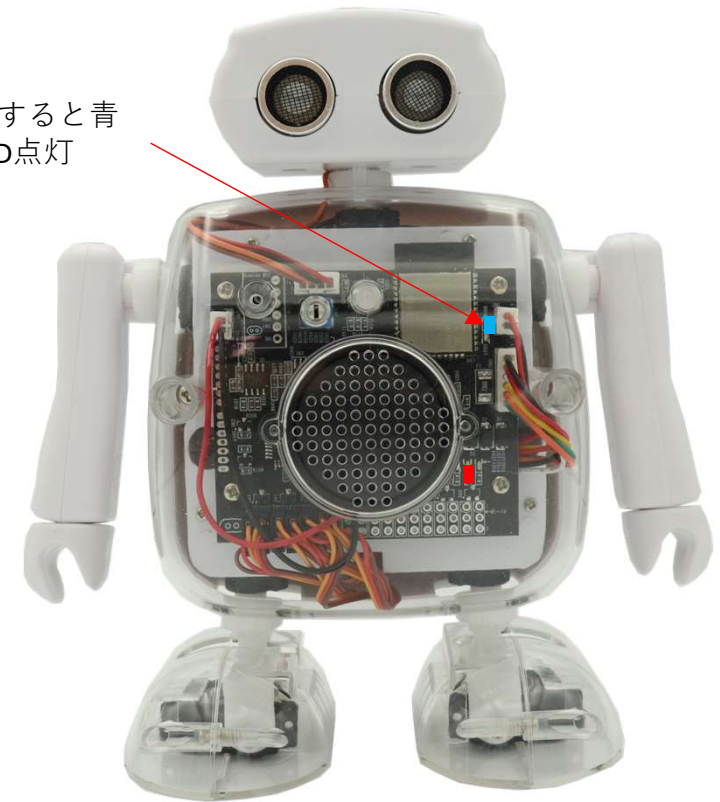
https://personal.qumcum.com/robo_adjust/

クムクムロボットと接続

QumcumPRO

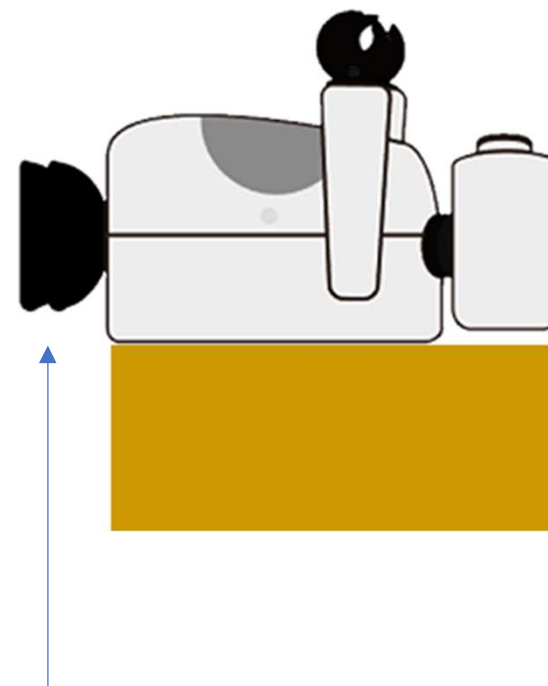
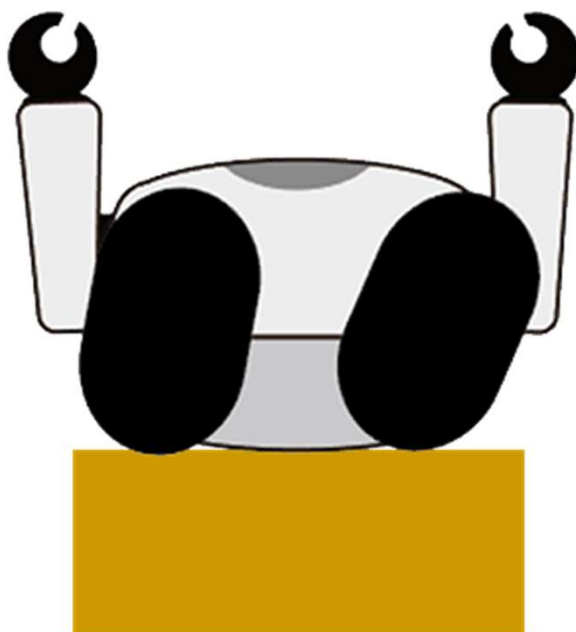


接続すると青
いLED点灯



調整しやすいように組み立てたクムクムを箱などの上に乗せましょう！

QumcumPRO



足は箱から飛び出た状態にします

まずは ALL90で すべてのモータを90度に固定する

QumcumPRO

Web版ロボット調整

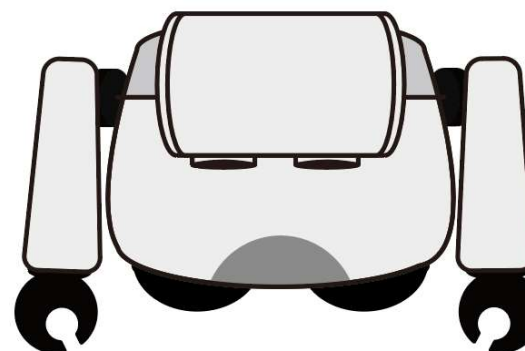
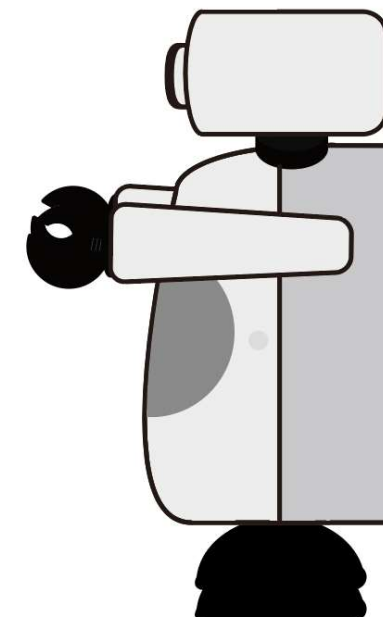
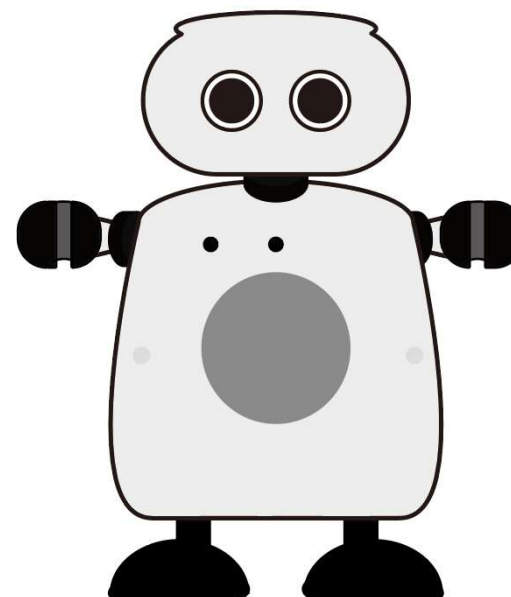
personal.qumcum.com/robo_adjust/

ロボット調整

Qumcum32-BC1A と接続完了

接続 切断

ALL 90		Move
FACE	-4.0	Move
RIGHT HAND	-10.0	Move
LEFT HAND	0.0	Move
RIGHT FOOT	2.0	Move
LEFT FOOT	2.0	Move
RIGHT ANKLE	-2.0	Move
LEFT ANKLE	5.0	Move
RIGHT MOVE		Move
LEFT MOVE		Move
STRAIGHT		Move
SAVE		Save



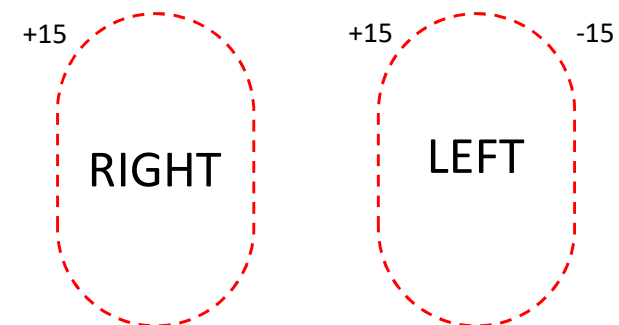
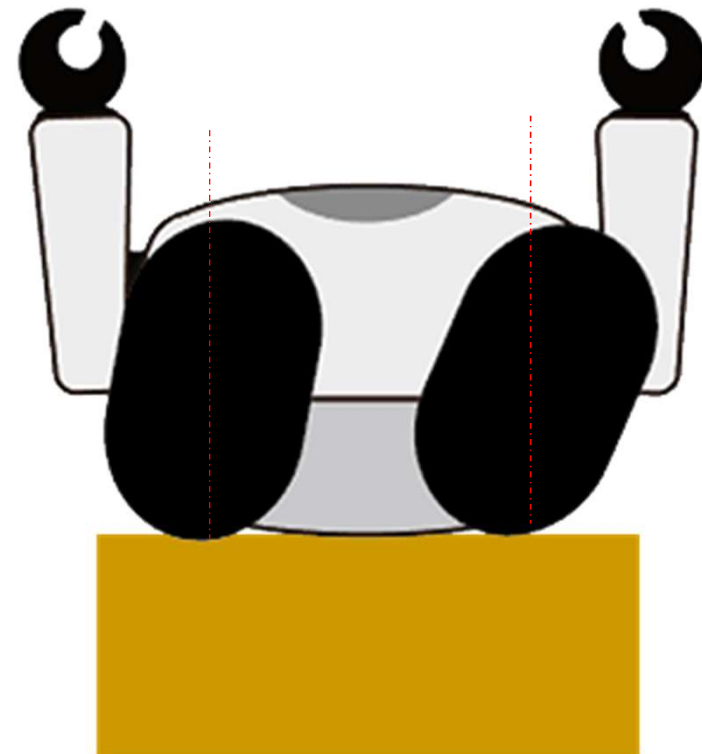
足裏がまっすぐ向くように調整しましょう！

足裏の角度をできるだけまっすぐにしましょう！

QumcumPRO

調整項目	数値	操作
ALL 90		Move
FACE	-4.0	Move
RIGHT HAND	-10.0	Move
LEFT HAND	0.0	Move
RIGHT FOOT	2.0	Move
LEFT FOOT	2.0	Move
RIGHT ANKLE	-2.0	Move
LEFT ANKLE	5.0	Move
RIGHT MOVE		Move
LEFT MOVE		Move
STRAIGHT		Move
SAVE		Save

-15.0～15.0までの間の適当な数字を入力し Moveボタンをクリックすると足の裏がどちらかに回転します。
できるだけまっすぐ向くような数字を探して調整していきます。



足裏が水平になるように調整しましょう！

足の裏が地面に水平になるように調整しましょう

QumcumPRO

Web版ロボット調整

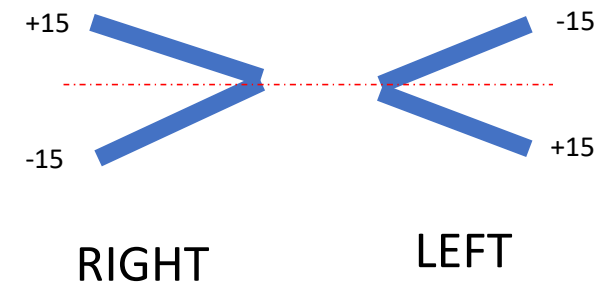
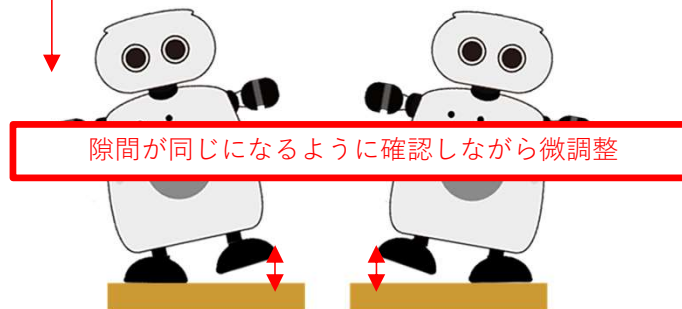
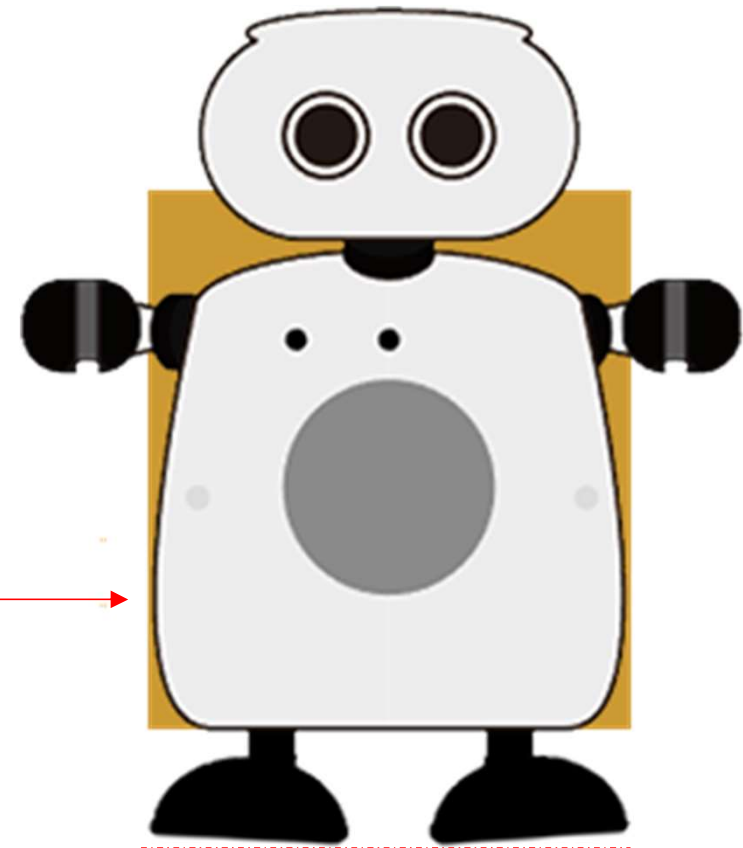
personal.qumcum.com/robo_adjust/

ロボット調整

Qumcum32-BC1A と接続完了

接続 切断

ALL 90		Move
FACE	-4.0	Move
RIGHT HAND	-10.0	Move
LEFT HAND	0.0	Move
RIGHT FOOT	2.0	Move
LEFT FOOT	2.0	Move
RIGHT ANKLE	-2.0	Move
LEFT ANKLE	5.0	Move
RIGHT MOVE		Move
LEFT MOVE		Move
STRAIGHT		Move
SAVE		Save



顔や腕を調整しましょう！

顔や腕を調整します。

QumcumPRO

Web版ロボット調整

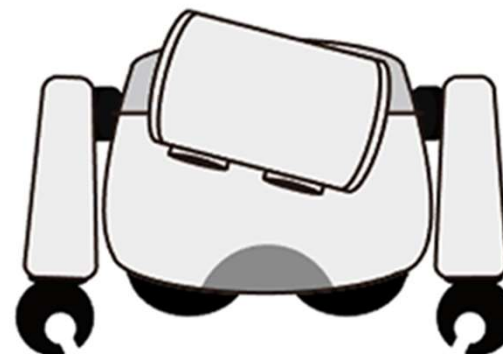
personal.qumcum.com/robo_adjust/

ロボット調整

Qumcum32-BC1A と接続完了

接続 切断

ALL 90		Move
FACE	-4.0	Move
RIGHT HAND	-10.0	Move
LEFT HAND	0.0	Move
RIGHT FOOT	2.0	Move
LEFT FOOT	2.0	Move
RIGHT ANKLE	-2.0	Move
LEFT ANKLE	5.0	Move
RIGHT MOVE		Move
LEFT MOVE		Move
STRAIGHT		Move
SAVE		Save



調整値をロボットに記憶させます！

顔や腕を調整します。

QumcumPRO

The screenshot shows a web browser window with the address bar displaying 'personal.qumcum.com/robo_adjust/'. The page title is 'Web版ロボット調整'. The main content area has an orange header 'ロボット調整'. Below it is a blue status bar 'Qumcum32-BC1A と接続完了'. There are two buttons: '接続' (Connect) and '切断' (Disconnect). A list of adjustment items is shown with input fields and 'Move' buttons:

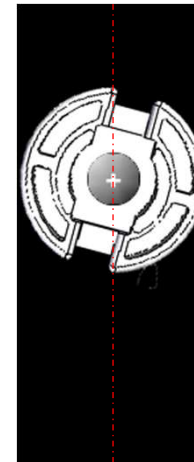
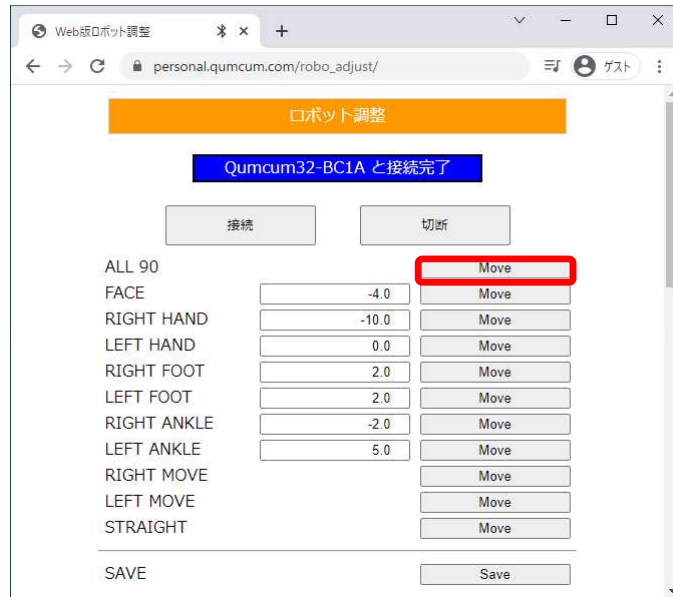
調整項目	調整値	操作
ALL 90		Move
FACE	-4.0	Move
RIGHT HAND	-10.0	Move
LEFT HAND	0.0	Move
RIGHT FOOT	2.0	Move
LEFT FOOT	2.0	Move
RIGHT ANKLE	-2.0	Move
LEFT ANKLE	5.0	Move
RIGHT MOVE		Move
LEFT MOVE		Move
STRAIGHT		Move

At the bottom, there is a 'SAVE' label and a 'Save' button, which is highlighted with a red rectangle.

ALL90のズレが大きい時の処置

QumcumPRO

出荷前にはすべてのモータ接続パーツは90度に近い調整をしています、中には大きなズレがあるものがあります。その時は、ALL90の状態で、モータから接続パーツを外して、90度にズレのないところに合わせこみます。



明らかにズレ



ねじを外してパーツをバラバラにする
接続パーツは固いのでペンチなどで傷
がつかないようにやさしく外す



接続パーツと、モータの軸はギアの
形になっています。

できるだけまっすぐに入るポイントを
探して最後にカチッと奥まではめ込み
ます、

