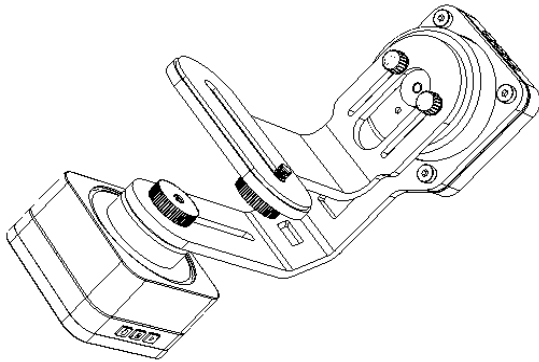


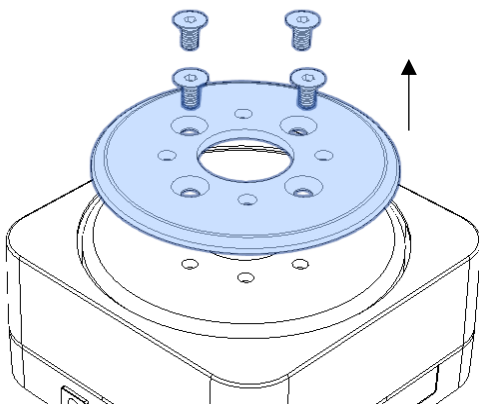
## カメラプラットフォームキット組立

1



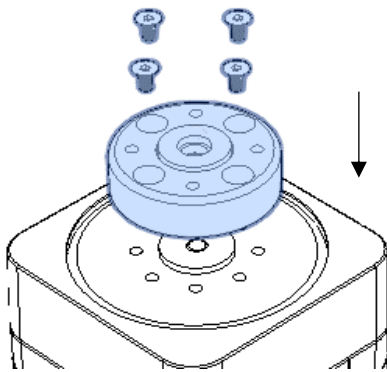
スマートフォンやミラーレス一眼カメラを取り付けて動かす雲台ロボットです。

2



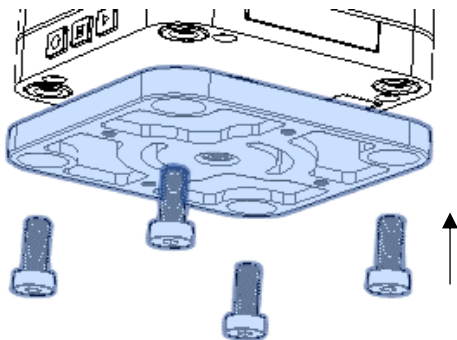
Keigan Motorに固定板がついている場合は外します。ネジを外す際は対辺が2mmのレンチを使用します。（付属レンチの小さいサイズのもの）

3



Keigan Motorにカメラアダプタ上を取り付けます。ネジは固定板を止めていたものを使用します。カメラアダプタ上はあらかじめネジを外しておきます。カメラアダプタ上のネジは対辺4のレンチで外します。（付属レンチの大きいサイズのもの）

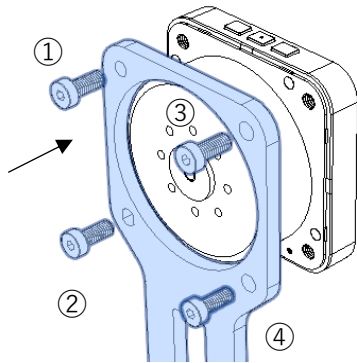
4



Keigan Motorにカメラアダプタ下を取り付けます。ネジはカメラアダプタ固定用ネジを使用します。レンチは対辺3mmのものを使用します。（付属レンチの中サイズのもの）使用する3脚が3/8ネジの場合は中央の3/8インチ-1/4インチ変換アダプタを外しておきます。

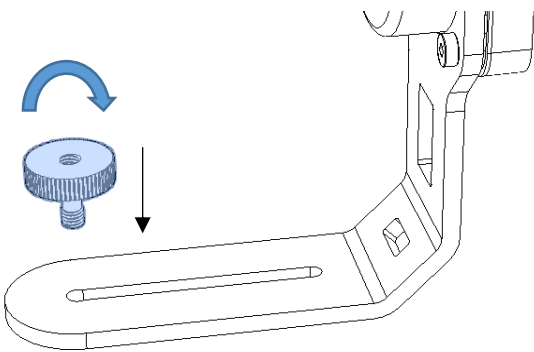
カメラプラットフォームキット組立

5



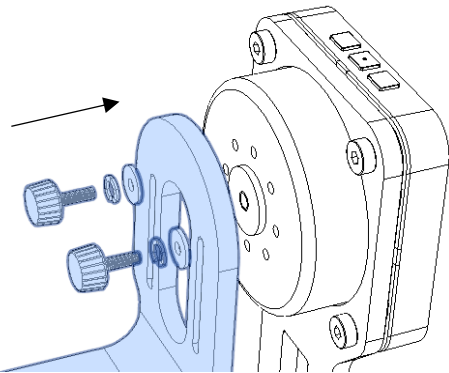
もう一つのKeigan MotorにCPフレームAを取り付けます。CPフレームA固定用ネジを使用します。レンチは対辺3mmのものを使用します。ネジは①から順番に取り付けます

6



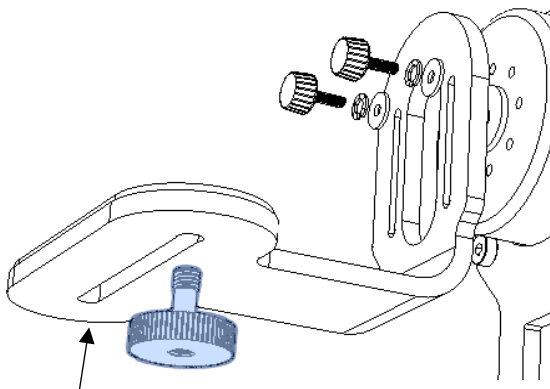
CPフレームAにカメラ固定用1/4ネジを取り付けます。（穴の端にネジが切っている箇所から回転させてとりつけます。それ以外の場所からは取り付けできません。）

7



Keigan MotorにCPフレームB固定ネジを用いてCPフレームBを取り付けます。CPフレームBとCPフレーム固定ネジの間にはCPフレームB固定ワッシャーとCPフレーム固定SPワッシャーを入れます。

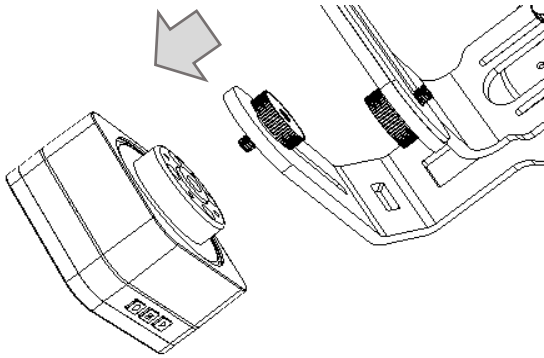
8



CPフレームBにカメラ固定用1/4ネジを取り付けます。（穴の端にネジが切っている箇所から回転させてとりつけます。それ以外の場所からは取り付けできません。）

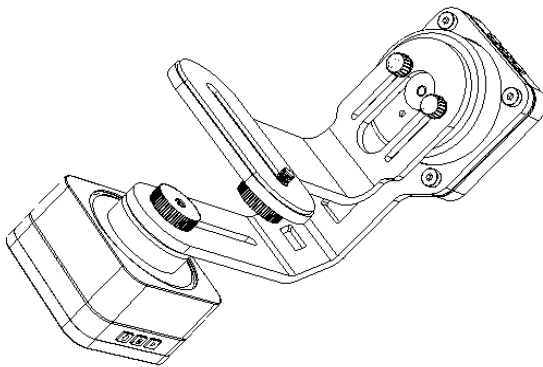
カメラプラットフォームキット組立

9



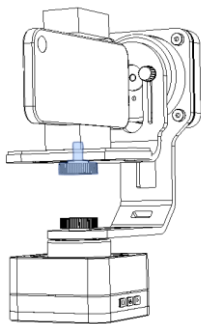
組み立てたフレームをカメラアダプタ上を取り付けたKeigan Motorにカメラ固定用1/4ネジで固定します。

10



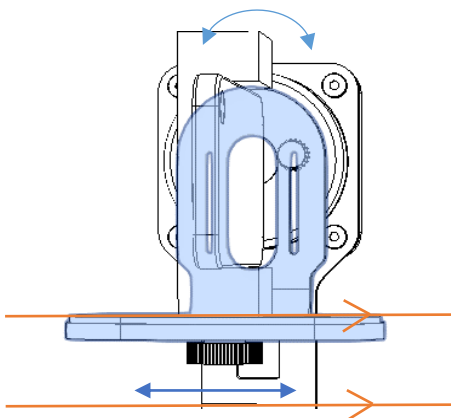
お手持ちのスマートフォンなどを取り付けます。スマートフォンを取り付ける際は、三脚に取り付け可能なスマートフォンホルダーをご準備ください。

11



8で取り付けしたカメラ固定用1/4ネジにスマートフォンホルダーを取付けます。この時点では固定せず、次からの手順で重心の調整を行います。

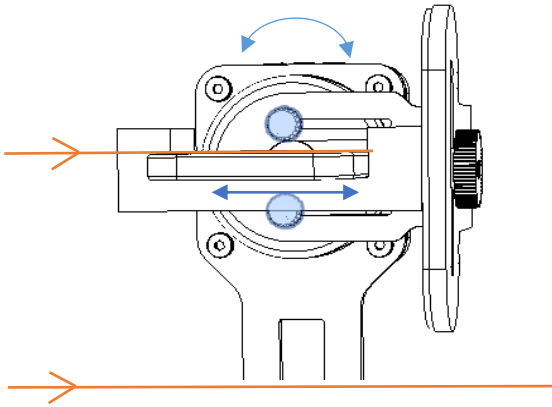
12



11で取り付けしたスマートフォンを移動させ、CPフレームBのスマートフォンを取り付けた面が手を放しても水平になる位置に調整し、カメラ固定用1/4ネジを締めてスマートフォンを固定します。

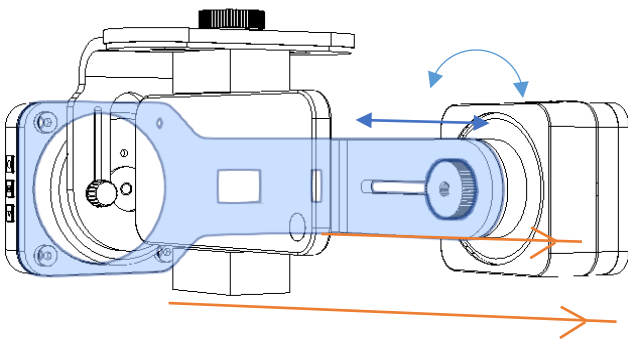
カメラプラットフォームキット組立

13



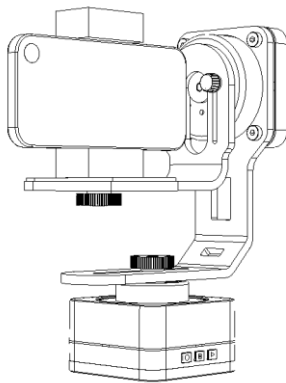
8でとりつけたCPフレームB固定ネジを少し緩めCPフレームBを図のように90度移動させます。手を放してもスマートフォンの画面が水平になるように調整し、CPフレームB固定ネジを締めてCPフレームBを固定します。

14



カメラアダプタ上を取り付けたモーターを固定、もしくは手で支えて、図の方向にします。カメラ固定用1/4ネジを少し緩めます。手を放してもCPフレームAが水平になるように調整して、ネジを締め付けます。

15



安全のため、必ず9で取り付けた Keigan Motorの下に三脚を取付けて使用して下さい。スマートフォンアプリKeigan Coreを使って簡単に動かすことができます。