

REX-J 運用計画

	実験 ID	動作モード／実験内容	サクセスレベル
初期運用フェーズ (運用開始1カ月目)	1. REX-J 起動、電気系初期点検		ミニマムサクセス
	2. 基本機能動作確認		
	2a	小型カメラ調整・確認	
	2b	本体回転機構ロック解除	
	2c	本体回転機構の動作確認	
	2d	手首／ハンドのロンチロック解除	
	2e	伸展アームの伸展機能確認	
	2f	手首の動作確認	
	2g	ハンドの動作確認	
定常運用フェーズ (運用開始3カ月目頃～8カ月目頃まで)	2h		フルサクセス
	3. 伸展式ロボットアームによる実験		
	3a	伸展アームのキャリブレーション	
	3b	伸展アームの振動評価 (MCE 内部で実施)	
	3c	テザーフックの固定解除	
	3d	ロボットハンドによるテザーフック把持	
	3e	テザーフックのハンドレールへの取付け	
	4. テザー支持による実験		
	4a	ロボット本体の固定解除	
	4b	テザーによるロボット本体の支持	
	4c	テザー支持状態での伸展アーム動作時の挙動把握	
	5. テザー制御によるロボット移動実験		
	5a	ロボット本体の待機位置への移動	
	5b	テザー制御によるロボットの移動実験	
	6. 応用実験		
6a	伸展アーム伸展状態でテザー制御したときの挙動把握		
6b	ロボット本体が懸垂状態でハンドレールを把持		
7. MCE 外部へのロボットアーム伸展実験			
7a	伸展アームの MCE 外部への伸展および振動特性評価		
7b	小型カメラによる周辺画像取得		