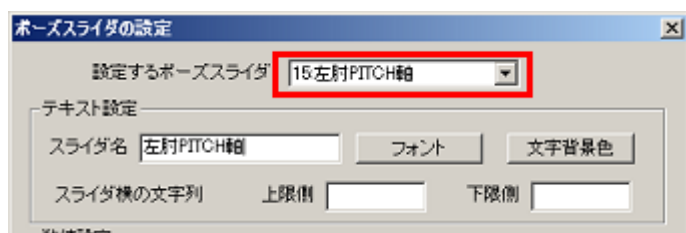
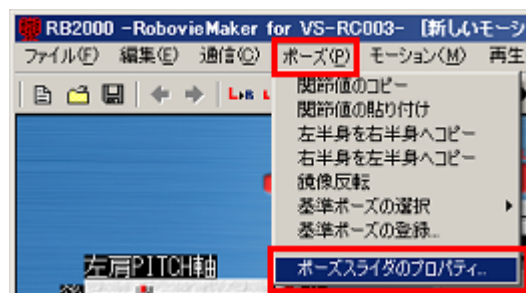


RB2000 15 軸化セット B (肘 ROLL 軸) RobovieMaker による軸追加の設定について

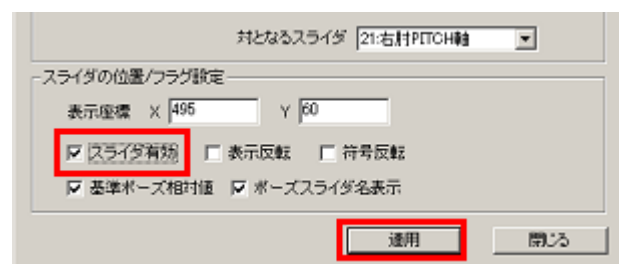
注意：説明の途中で指示が出るまでは、ロボットと通信を開始したりサーボモータを ON にしたりしないでください。

1. メニューの「ポーズ」「ポーズスライダのプロパティ」をクリックしてください。クリックするとポーズスライダのプロパティダイアログを開きます。

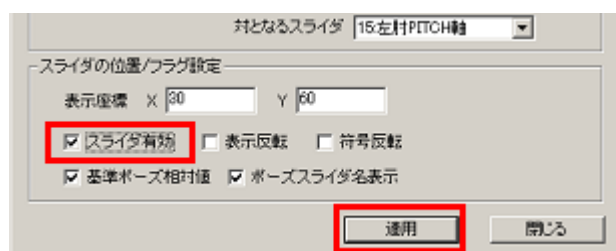
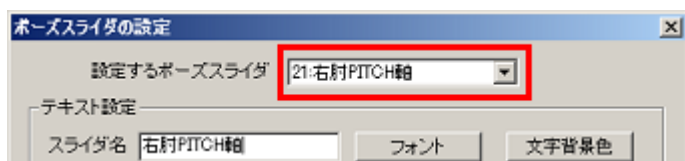


2. ポーズスライダのプロパティダイアログより「設定するポーズスライダ」で 15 番のポーズスライダを選択してください (RobovieMaker の設定では「肘 PITCH 軸」になっていますが、特に問題ありません)。

3. ダイアログ下部の「スライダの位置/フラグ設定」より「スライダ有効」にチェックを入れてください。チェックを入れたら「適用」をクリックしてください。



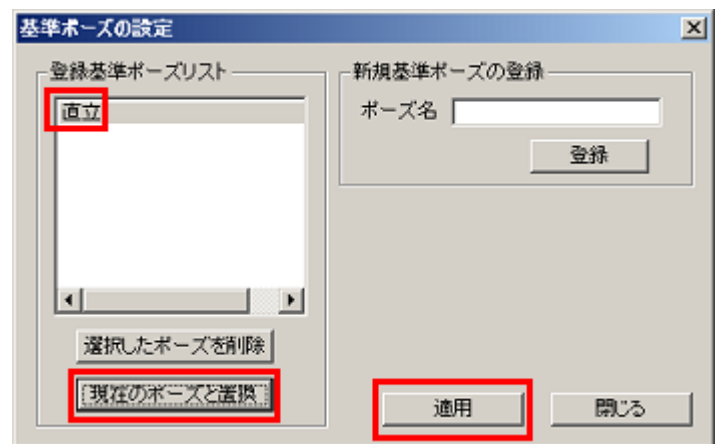
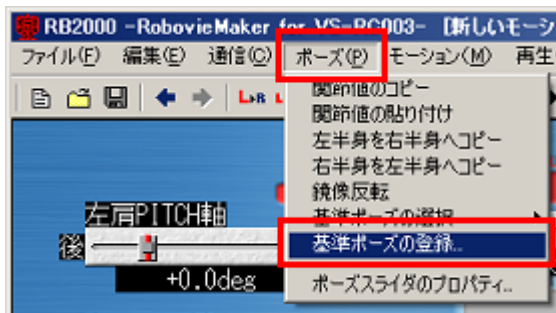
4. 同様の操作を 21 番のポーズスライダに行なってください。



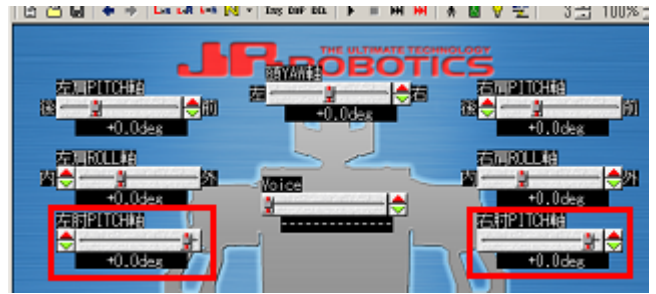
5. 次に、基準ポーズの変更を行ないます。ポーズエリアより、21 番のポーズスライダを $+90.0\text{deg}$ に、15 番のポーズスライダを -90.0deg に設定してください。このとき、それ以外のポーズスライダの値は絶対に変更しないでください。変更した場合は、ツールバーの **N** ボタンをクリックして、全てのポーズを基準ポーズに戻してから、もう一度 21 番、15 番のポーズスライダを設定してください。





6. メニューより「ポーズ」「基準ポーズの登録」をクリックして、基準ポーズの登録ダイアログを開いてください。ダイアログが開いたら「登録基準ポーズリスト」の最上部の項目（「直立」）をクリックし、続いて「現在のポーズと置換」をクリックしてください。ボタンをクリックしたら、「適用」をクリックしてからダイアログを閉じてください。



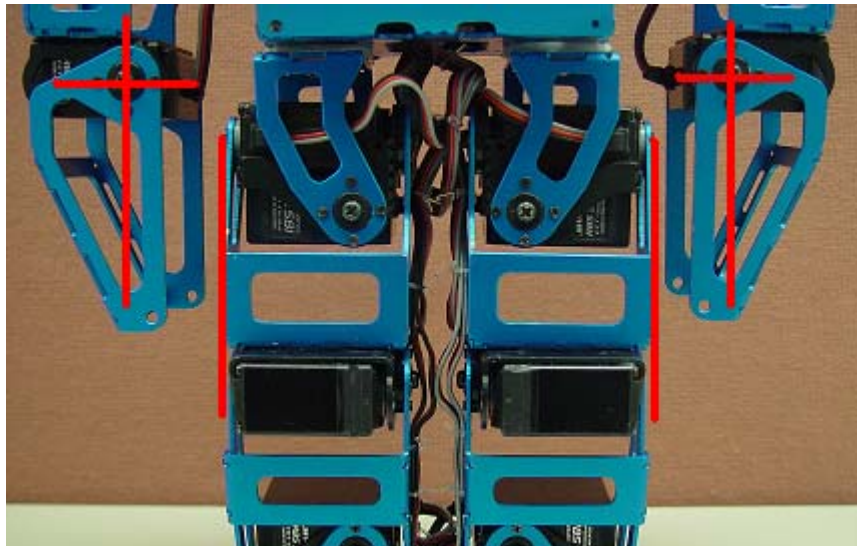
7. 基準ポーズを設定変更したら、追加したポーズスライダを任意の位置に移動してください（ポーズスライダを選択してキーボードの SHIFT を押しながらドラッグすると移動します。



8. PC にロボットを接続し、メニューの「通信」「オンライン」、及びツールバーの  ボタンをクリックして、RobovieMaker から通信を開始してください。通信を開始したら、**モータロック及び指の挟みこみに充分注意し**、メニューの「通信」「サーボモータ ON」、及びツールバーの  ボタンをクリックして、サーボモータを ON にしてください。



9. サーボモータを ON にしたら、下写真を参考にサーボモータの位置補正を行ってください。



手首が地面に対して垂直になるように調整してください。
腿と手先のフレームの線を平行にするのを目安にしてください。

以上で設定は完了です。

(2006.2.20)