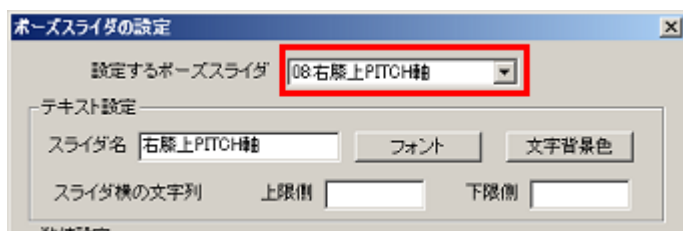
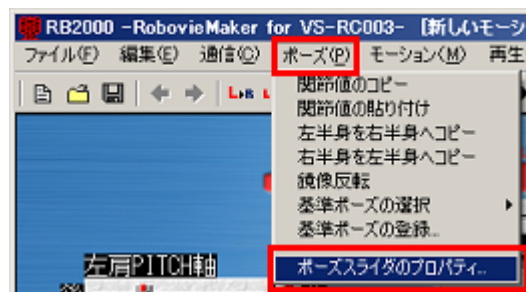


RB2000 膝ダブルサーボセット RobovieMaker による軸追加の設定について

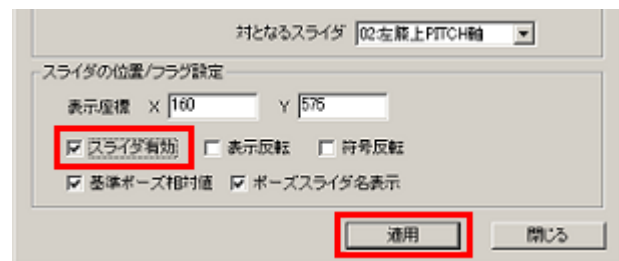
注意：説明の途中で指示が出るまでは、ロボットと通信を開始したりサーボモータを ON にしたりしないでください。

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。

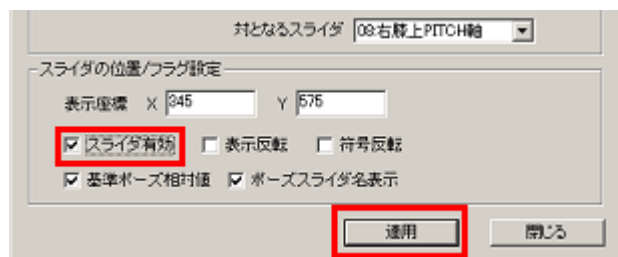


2. ポーズスライダのプロパティダイアログより「設定するポーズスライダ」で 08 番のポーズスライダを選択してください。

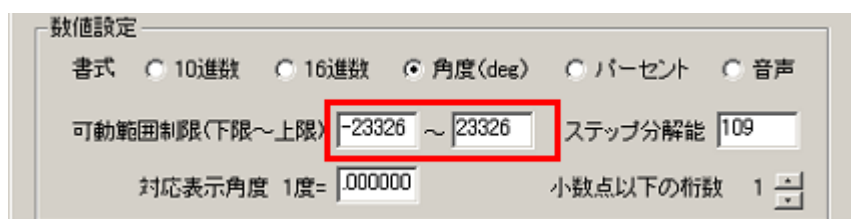
3. ダイアログ下部の「スライダの位置/フラグ設定」より「スライダ有効」にチェックを入れてください。チェックを入れたら「適用」をクリックしてください。



4. 同様の操作を 02 番のポーズスライダに行なってください。



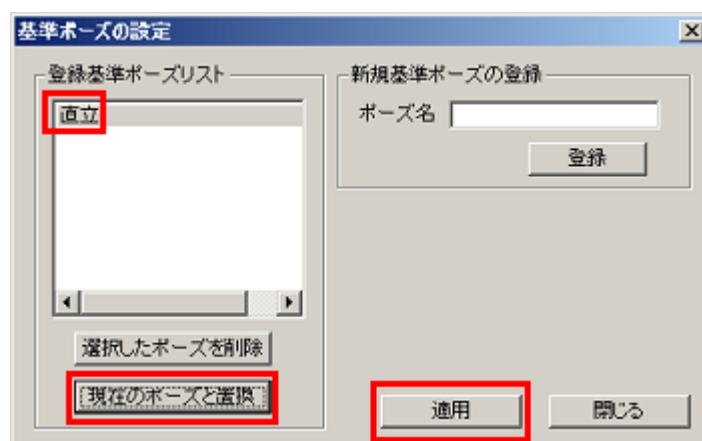
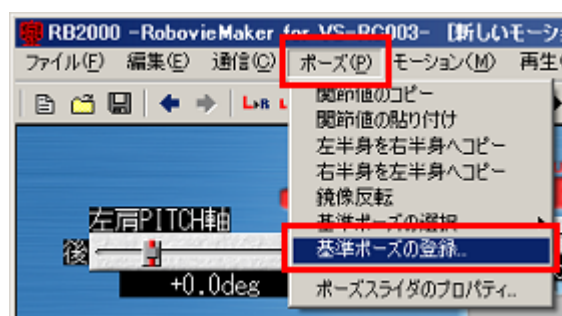
- 次に、「設定するポーズスライダ」で 09 番のポーズスライダを選択し、「数値設定」の項目の「可動範囲制限」の設定を、下限値は「-23326」に、上限値は「23326」に変更してください。設定を変更したら「適用」をクリックしてください。同様の操作を 03 番のポーズスライダにも行ってください。



- ポーズエリアより、03 番と 09 番のポーズスライダのツマミを中央に動かしてください。ツマミを動かしたら、ポーズスライダにマウスカーソルを合わせてしばらく待つとフキダシを表示するので、03 番と 09 番のポーズスライダ共にフキダシ中の最後の「(0x????)」が「(0x0000)」になるようにあわせてください。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 03 番、09 番のポーズスライダを設定してください。





- 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。



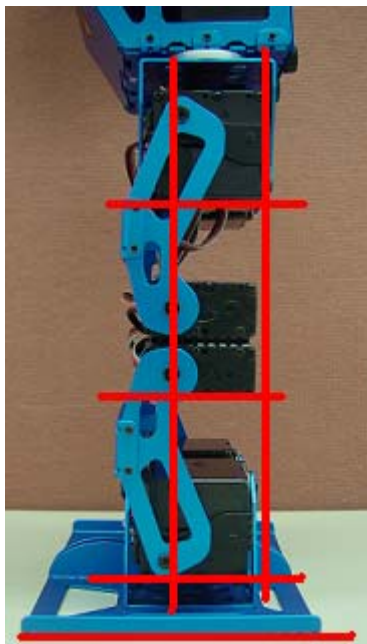
8. 左右のポーズスライダを有効にしたら、ポーズエリアの任意の位置に移動してください（ポーズスライダを選択してキーボードのSHIFT を押しながらドラッグすると移動します）。



9. 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。



10. 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なってください。



脚のサーボモータが全て地面に対して平行になり、また、PITCH 軸のサーボモータの出力軸の反対にあたるねじを結ぶ線が地面に対して垂直になるようにあわせてください。足首ピッチ軸は足裏が地面に対して水平になるように合わせます。合わせ終わったらロボットを地面に立たせ、その状態で重心が後ろ寄りにならないように調整してください。

以上で設定は完了です。

(2007.10.18)