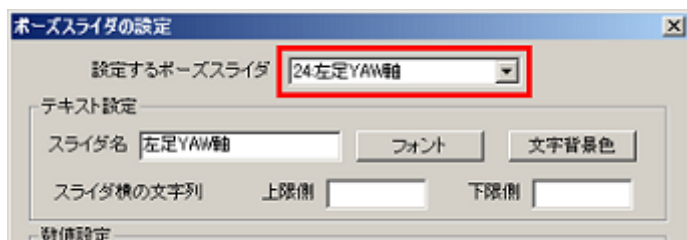
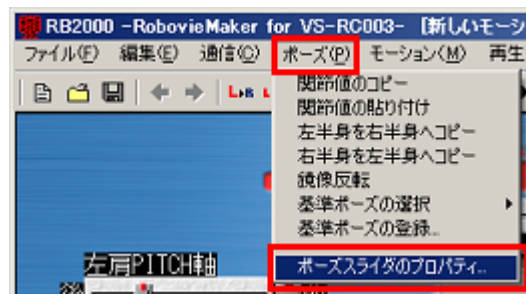


## RB2000 15 軸化セット A (脚ヨー軸) RobovieMaker による軸追加の設定について

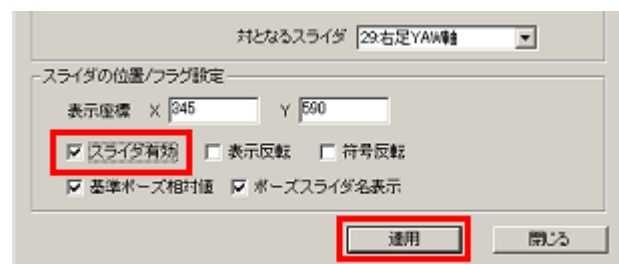
注意：説明の途中で指示が出るまでは、ロボットと通信を開始したりサーボモータを ON にしたりしないでください。

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。

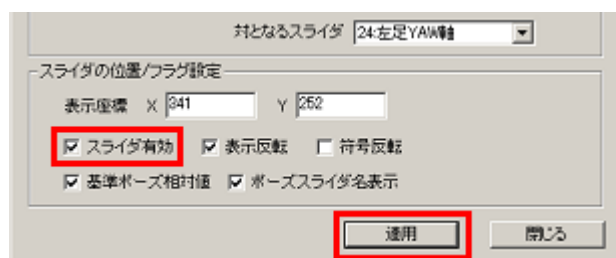
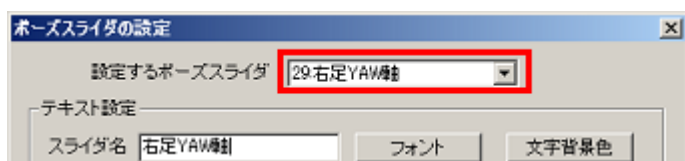


2. ポーズスライダのプロパティダイアログより「設定するポーズスライダ」で 24 番を選択してください。

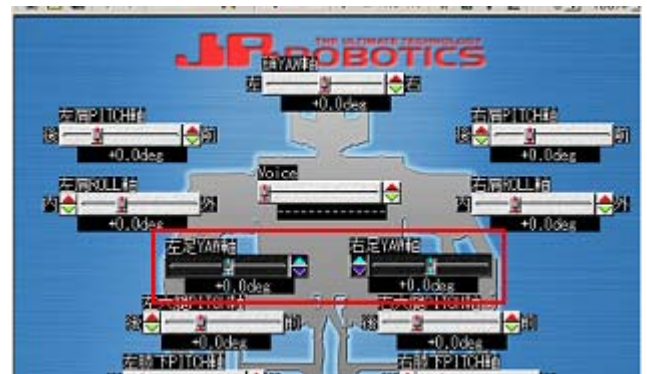
3. ダイアログ下部の「スライダの位置/フラグ設定」より「スライダ有効」にチェックを入れてください。チェックを入れたら「適用」をクリックしてください。





4. 同様の操作を 29 番のポーズスライダに行なってください。



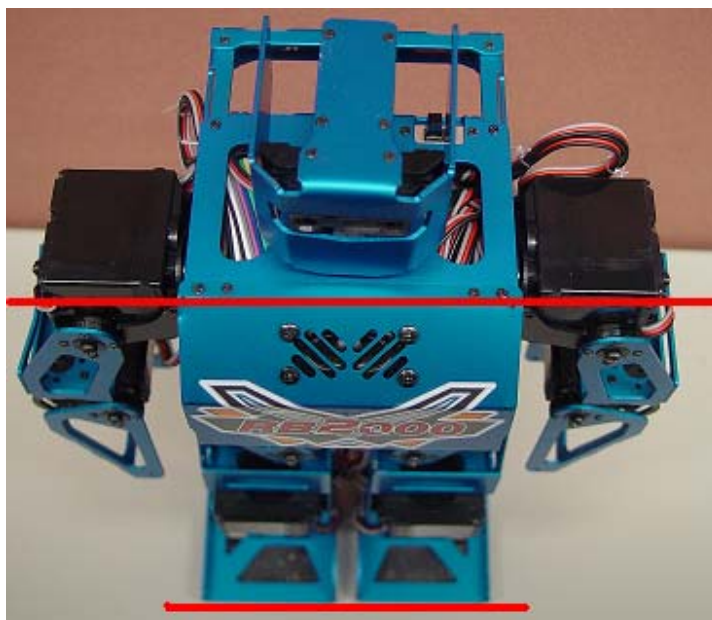
5. 左右のポーズスライダを有効にしたら、ポーズエリアの任意の位置に移動してください(ポーズスライダを選択してキーボードの SHIFT を押しながらドラッグすると移動します。



6. 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。



7. 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。



左右の足のつま先が一直線になるように、また、胴体の線と脚のつま先が平行になるようにあわせてください。

以上で設定は完了です。

(2006.2.13)