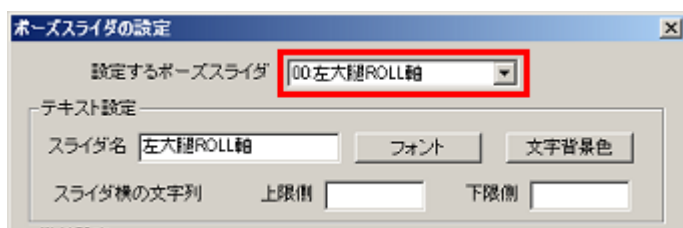
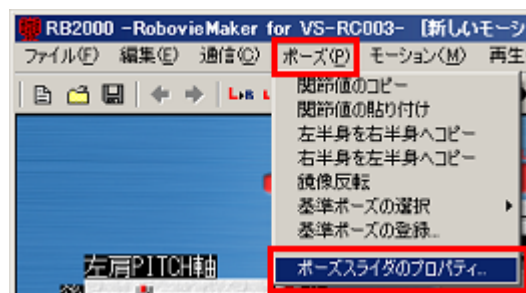


## RB2000 15 軸化セット C (大腿 ROLL 軸) RobovieMaker による軸追加の設定について

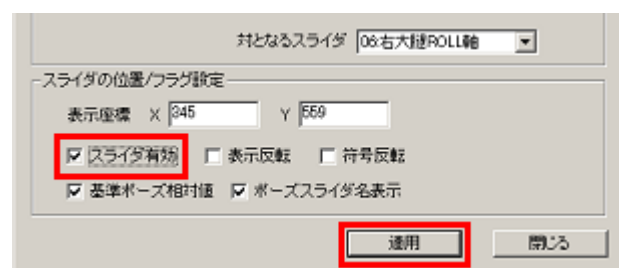
注意：説明の途中で指示が出るまでは、ロボットと通信を開始したりサーボモータを ON にしたりしないでください。

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。

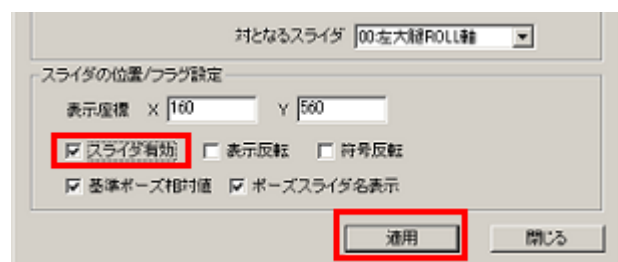


2. ポーズスライダのプロパティダイアログより「設定するポーズスライダ」で 00 番のポーズスライダを選択してください。

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 06 番のポーズスライダに行なってください。



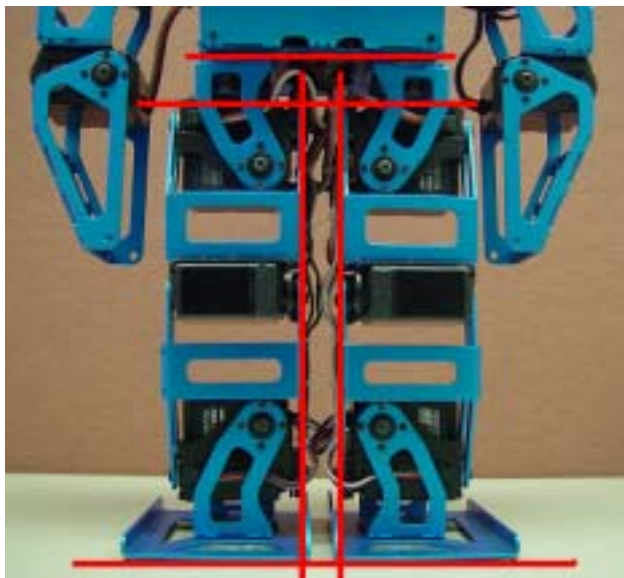
5. 左右のポーズスライダを有効にしたら、ポーズエリアの任意の位置に移動してください（ポーズスライダを選択してキーボードのSHIFT を押しながらドラッグすると移動します）。



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なってください。



大腿 ROLL 軸のサーボブロックが両足で一直線になるように、また、胴体パーツの下部分と大腿 ROLL 軸のサーボブロックが平行に、及び脚が地面に対して垂直になるようにあわせてください。

大腿 ROLL 軸の設定が完了したら、足首 ROLL 軸も左右で一直線に、また地面に対して平行になるように設定してください。

以上で設定は完了です。

(2006.2.13)