

1 . RobovieMaker2 でサンプルモーション入手、CPU の設定を行う

Robovie-X19 軸化セット A は Release6 以降の RobovieMaker2 をインストールし、「Robovie-X ソフトウェア簡単操作ガイド.pdf」に沿って作業を行うことで、CPU の設定変更、サンプルモーションの入手を行うことができます。

プロジェクトの新規作成

ロボットの名前 test19

他のロボットとの識別を行なうために必要な設定です。
16文字以内の半角英数字を入力してください
また、「¥ / : * " ? < > |」の各文字は使えません

プロジェクトの作成場所
nts and Settings¥test¥デスクトップ¥tes 参照

ロボットの種類 (オリジナルロボット)

ご購入頂いた
(オリジナルロボット)
Robovie-i, RB300
RB2000
Robovie-X
Robovie-X19軸化A

CPUボード

CPUボードのROMに書き込まれているサーボモータなどの設定情報を、「ロボットの種類」で選択した機種にあわせて上書きします。

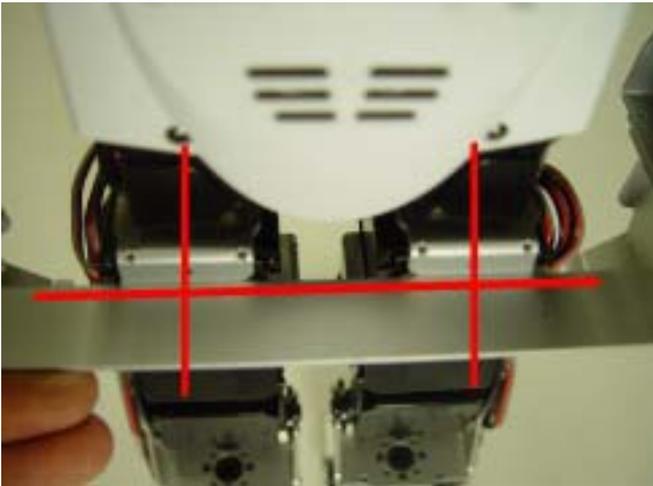
作成 キャンセル

「Robovie-X ソフトウェア簡単操作ガイド.pdf」の7ページの「ロボットの種類」は必ず「Robovie-X19 軸化 A」を選択してください。

2 . サーボモータの位置補正について

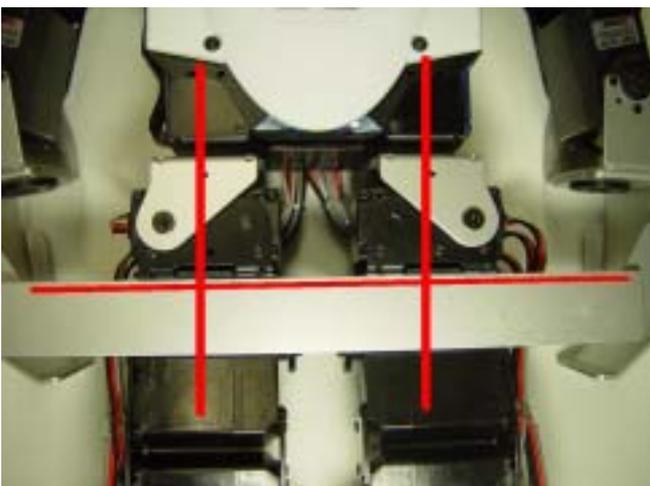
Robovie-X ソフトウェア簡単操作ガイド「6 . サーボモータの位置補正をする」の項目については、追加した右脚ヨー軸、左脚ヨー軸をはじめに補正し、その後両足の足首軸から手順どおりに作業を行ってください。

(1) 脚ヨー軸の位置補正



両足の左右脚ヨー軸が動かしている両足の付け根のアルミ部品（サーボホルダ G）が調整ジグに沿って一直線になり、両足とも真正面の方向に向くように合わせます。

(2) 大腿ロール軸の位置補正

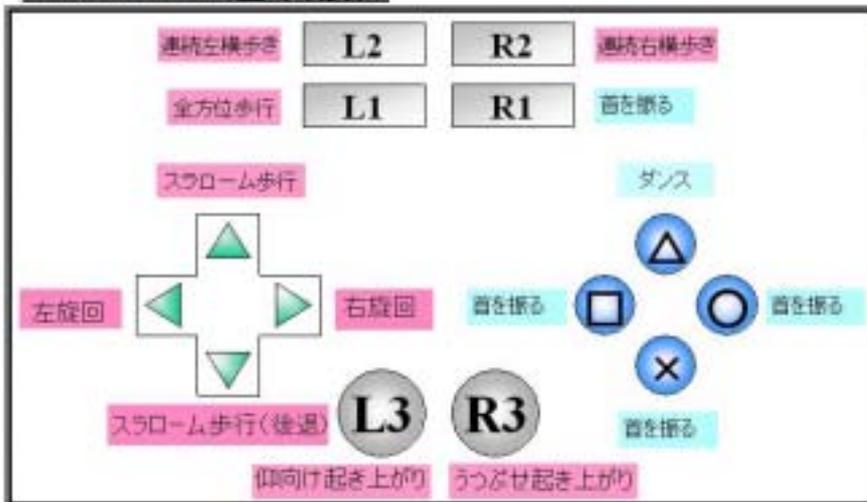


大腿ロール軸は構造が変わっているため、上記写真を参考に位置補正を行ってください。

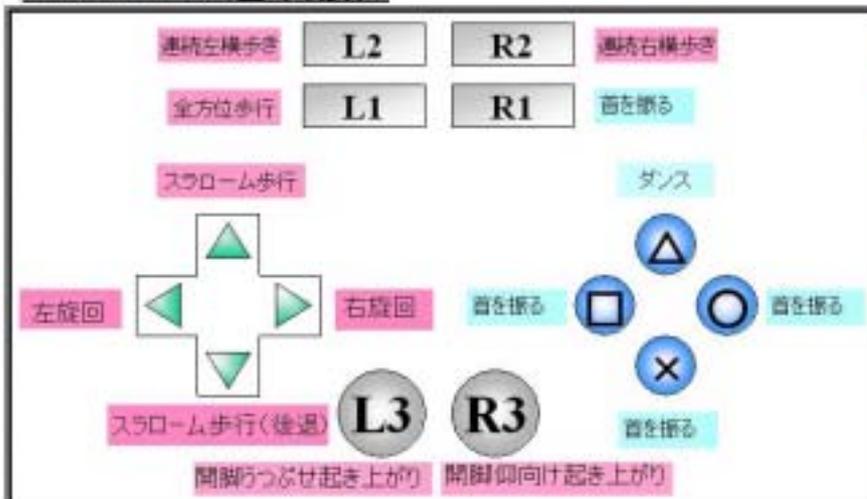
3 . サンプルの操作マップについて

Robovie-X19 軸化 A のプロジェクトには、13 個の 19 軸化セット A 専用のサンプルモーションが操作マップ 0 番に割り当てられています。

SELECT+△(基本動作)

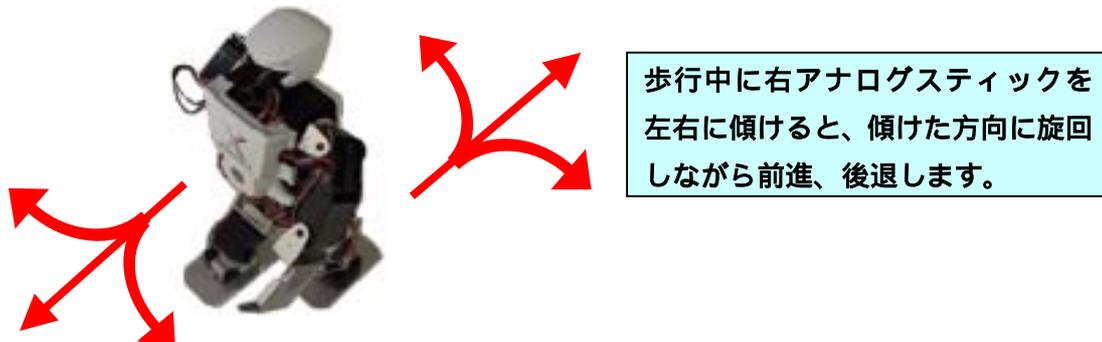


SELECT+○(基本動作)



スラローム歩行（前ボタン、後ろボタン）

「スラローム歩行」は、歩行中に右アナログスティックを左右に傾けることで、方向転換して歩行する「スラローム歩行」が可能です。



全方位歩行（L1 ボタン）

L1 ボタンを押し続けて足踏みさせながら左右のアナログスティックを傾けることで、任意の歩幅でロボットを前後左右に自由に歩かせることができます。また、標準版の Robovie-X ではできなかった、後退、横歩き中の方向転換も可能になりました。



左アナログスティックの前後で前進・後退

左アナログスティックの左右で横歩き

右アナログスティックの左右でその場旋回

組み合わせることも可能！

- ・ 操作のコツとしては、いきなりスティックを大きく傾けず、徐々にスピードや進行方向を変えらる感じでゆっくり操作します。
- ・ 前進中に旋回を行う場合は少し前進の歩幅を緩めた状態で左アナログスティックをゆっくり倒すとうまく進行方向を変えることができます。
- ・ 「スラローム歩行」「全方位歩行」は、オプションのジャイロセンサ/加速度センサ拡張ボード「VS-IX001」搭載を想定したモーションです。「VS-IX001」を搭載していない場合、歩行は多少不安定になります。ロボットの転倒にお気をつけください。
- ・ 動作する床面の状況やサーボモータの位置補正の状況などにより、うまく歩行ができない場合がありますのでご了承ください。

(2008.3.28)