

RCB-4HV プログラミングマニュアル

はじめに

本マニュアルおよび内容に関する一切の権利は近藤科学株式会社が有しますが、このマニュアルは参考資料として公開されるものです。このリファレンスを使用したときの障害や損害につきましては、近藤科学株式会社は一切保証いたしませんので、使用者の責任においてご利用ください。

プログラミングマニュアルについて

本プログラミングマニュアルでは、RCB-4HVのEEPROMからのモーション呼び出しや、EEPROMから再生されるコマンドの構築方法などについて説明をしています。

本マニュアルはHeartToHeart4 Ver.2.0以降に対応しています。

第2版 Rev.20120420

近藤科学株式会社

RAMアドレスマップ

ユーザーに開放するレジスタ

レジスタ名	FROM	TO	REST	Byte数				備考・Rcb4クラス定義名
SYSTEM:				00h				public class Config
ICS_F	0x000			1				OptEnable.EnableSio
ROM_F				1				OptEnable.EnableRunEeprom
MSG_F				1				OptEnable.EnableServoResponse
VEC_F				1				OptEnable.EnableReferenceTable
FLM_0				出力周期の設定				OptFrameTime.FrameTime
FLM_1				00:10ms 01:15ms 10:20ms 11:25ms				
BAUD_0				COM通信速度の設定				Baudrates.Baudrate
BAUD_1		0x001		00:115.2kbps 01:625kbps 10:1.25Mbps				
ZERO_F	0x001			演算・計算結果が0なら1				Boolean ZeroFlag
CAR_F				計算結果で桁上がり桁下がりがあれば1				
ROMERR_F				ROMプログラムでエラーが発生すると1				Boolean ProgramError
LED_F		0x002		緑 L E D の制御				
ICS_0				UCS通信速度の設定				Baudrates.IcsBaudrate
ICS_1				00:115.2kbps 01:625kbps 10:1.25Mbps				

レジスタ名	FROM	TO	REST	Byte数				備考・Rcb4クラス定義名
				2	0	1	1166	
PC_L:	0x002	0x002	0x48D	プログラムカウンタ アドレス L	1	2	2	1165 ProgramCounterRamAddress
PC_M:	0x003	0x003	0x48C	プログラムカウンタ アドレス M	1	3	3	1164
PC_H:	0x004	0x004	0x48B	プログラムカウンタ アドレス H	1	4	4	1163
STP_CT	0x005	0x005	0x48A	スタックポインタのカウンタ	1	5	5	1162 StackPointerRamAddress
	0x006	0x006	0x489	空き	1	6	6	1161
ROM_UPD:	0x007	0x00B	0x484	EEPROM更新フラグ	5	7	11	1156 RomUpdateRamAddress
AD0_REF:	0x00C	0x00D	0x482	AD0の基準値	2	12	13	1154 Adr0RamAddress,AdrRamAddress
AD1_REF:	0x00E	0x00F	0x480	AD1の基準値	2	14	15	1152 Adr1RamAddress
AD2_REF:	0x010	0x011	0x47E	AD2の基準値	2	16	17	1150 Adr2RamAddress
AD3_REF:	0x012	0x013	0x47C	AD3の基準値	2	18	19	1148 Adr3RamAddress
AD4_REF:	0x014	0x015	0x47A	AD4の基準値	2	20	21	1146 Adr4RamAddress
AD5_REF:	0x016	0x017	0x478	AD5の基準値	2	22	23	1144 Adr5RamAddress
AD6_REF:	0x018	0x019	0x476	AD6の基準値	2	24	25	1142 Adr6RamAddress
AD7_REF:	0x01A	0x01B	0x474	AD7の基準値	2	26	27	1140 Adr7RamAddress
AD8_REF:	0x01C	0x01D	0x472	AD8の基準値	2	28	29	1138 Adr8RamAddress
AD9_REF:	0x01E	0x01F	0x470	AD9の基準値	2	30	31	1136 Adr9RamAddress
AD10_REF:	0x020	0x021	0x46E	AD10の基準値	2	32	33	1134 Adr10RamAddress
AD0_PRM:	0x022	0x023	0x46C	AD0の動作量	2	34	35	1132 Adc0RamAddress,AdcRamAddress
AD1_PRM:	0x024	0x025	0x46A	AD1の動作量	2	36	37	1130 Adc1RamAddress
AD2_PRM:	0x026	0x027	0x468	AD2の動作量	2	38	39	1128 Adc2RamAddress
AD3_PRM:	0x028	0x029	0x466	AD3の動作量	2	40	41	1126 Adc3RamAddress
AD4_PRM:	0x02A	0x02B	0x464	AD4の動作量	2	42	43	1124 Adc4RamAddress
AD5_PRM:	0x02C	0x02D	0x462	AD5の動作量	2	44	45	1122 Adc5RamAddress
AD6_PRM:	0x02E	0x02F	0x460	AD6の動作量	2	46	47	1120 Adc6RamAddress
AD7_PRM:	0x030	0x031	0x45E	AD7の動作量	2	48	49	1118 Adc7RamAddress

RAMアドレスマップ

AD8_PRM:	0x032	0x033	0x45C	AD8の動作量	2	50	51	1116	Adc8RamAddress
AD9_PRM:	0x034	0x035	0x45A	AD9の動作量	2	52	53	1114	Adc9RamAddress
AD10_PRM:	0x036	0x037	0x458	AD10の動作量	2	54	55	1112	Adc10RamAddress
PIO_DIR:	0x038	0x039	0x456	PIOの入出力設定	2	56	57	1110	PioPortAddress
PIO_PRM:	0x03A	0x03B	0x454	PIOのポート	2	58	59	1108	PioAddress
レジスタ名	FROM	TO	REST		Byte数				備考・Rcb4クラス定義名
DTM_CT0:	0x03C	0x03D	0x452	タイマー 0 カウント値	2	60	61	1106	Timer0RamAddress,TimerRamAddress
DTM_CT1:	0x03E	0x03F	0x450	タイマー 1 カウント値	2	62	63	1104	Timer1RamAddress
DTM_CT2:	0x040	0x041	0x44E	タイマー 2 カウント値	2	64	65	1102	Timer2RamAddress
DTM_CT3:	0x042	0x043	0x44C	タイマー 3 カウント値	2	66	67	1100	Timer3RamAddress
ICS_ADR0:	0x044	0x045	0x44A	ICS 0 のデータアドレス	2	68	69	1098	ServoRamRefAddress
ICS_ADR1:	0x046	0x047	0x448	ICS 1 のデータアドレス	2	70	71	1096	
ICS_ADR2:	0x048	0x049	0x446	ICS 2 のデータアドレス	2	72	73	1094	
ICS_ADR3:	0x04A	0x04B	0x444	ICS 3 のデータアドレス	2	74	75	1092	
ICS_ADR4:	0x04C	0x04D	0x442	ICS 4 のデータアドレス	2	76	77	1090	
ICS_ADR5:	0x04E	0x04F	0x440	ICS 5 のデータアドレス	2	78	79	1088	
ICS_ADR6:	0x050	0x051	0x43E	ICS 6 のデータアドレス	2	80	81	1086	
ICS_ADR7:	0x052	0x053	0x43C	ICS 7 のデータアドレス	2	82	83	1084	
ICS_ADR8:	0x054	0x055	0x43A	ICS 8 のデータアドレス	2	84	85	1082	
ICS_ADR9:	0x056	0x057	0x438	ICS 9 のデータアドレス	2	86	87	1080	
ICS_ADR10:	0x058	0x059	0x436	ICS10のデータアドレス	2	88	89	1078	
ICS_ADR11:	0x05A	0x05B	0x434	ICS11のデータアドレス	2	90	91	1076	
ICS_ADR12:	0x05C	0x05D	0x432	ICS12のデータアドレス	2	92	93	1074	
ICS_ADR13:	0x05E	0x05F	0x430	ICS13のデータアドレス	2	94	95	1072	
ICS_ADR14:	0x060	0x061	0x42E	ICS14のデータアドレス	2	96	97	1070	
ICS_ADR15:	0x062	0x063	0x42C	ICS15のデータアドレス	2	98	99	1068	
ICS_ADR16:	0x064	0x065	0x42A	ICS16のデータアドレス	2	100	101	1066	
ICS_ADR17:	0x066	0x067	0x428	ICS17のデータアドレス	2	102	103	1064	
ICS_ADR18:	0x068	0x069	0x426	ICS18のデータアドレス	2	104	105	1062	
ICS_ADR19:	0x06A	0x06B	0x424	ICS19のデータアドレス	2	106	107	1060	
ICS_ADR20:	0x06C	0x06D	0x422	ICS20のデータアドレス	2	108	109	1058	
ICS_ADR21:	0x06E	0x06F	0x420	ICS21のデータアドレス	2	110	111	1056	
ICS_ADR22:	0x070	0x071	0x41E	ICS22のデータアドレス	2	112	113	1054	
ICS_ADR23:	0x072	0x073	0x41C	ICS23のデータアドレス	2	114	115	1052	
ICS_ADR24:	0x074	0x075	0x41A	ICS24のデータアドレス	2	116	117	1050	
ICS_ADR25:	0x076	0x077	0x418	ICS25のデータアドレス	2	118	119	1048	
ICS_ADR26:	0x078	0x079	0x416	ICS26のデータアドレス	2	120	121	1046	
ICS_ADR27:	0x07A	0x07B	0x414	ICS27のデータアドレス	2	122	123	1044	
ICS_ADR28:	0x07C	0x07D	0x412	ICS28のデータアドレス	2	124	125	1042	
ICS_ADR29:	0x07E	0x07F	0x410	ICS29のデータアドレス	2	126	127	1040	
ICS_ADR30:	0x080	0x081	0x40E	ICS30のデータアドレス	2	128	129	1038	
ICS_ADR31:	0x082	0x083	0x40C	ICS31のデータアドレス	2	130	131	1036	
ICS_ADR32:	0x084	0x085	0x40A	ICS32のデータアドレス	2	132	133	1034	
ICS_ADR33:	0x086	0x087	0x408	ICS33のデータアドレス	2	134	135	1032	
ICS_ADR34:	0x088	0x089	0x406	ICS34のデータアドレス	2	136	137	1030	
ICS_ADR35:	0x08A	0x08B	0x404	ICS35のデータアドレス (KRI3で使用) 034Ch	2	138	139	1028	
JMP_VEC:	0x08C	0x08D	0x402	比較ジャンプベクタ 0357h	2	140	141	1026	

RAMアドレスマップ

				0x08E	0x08F	0x400	空き領域	2	142	143	1024		
ICS_PNT				ICSのデータアドレス配列の先頭									
レジスタ名	FROM	TO	REST					Byte数				備考・Rcb4クラス定義名	
USR_RAM:				0090h~048Fh : ユーザーエリア					先頭	末尾			
										143			
Servo 00	0x090	0x0A3	0x3EC					20	144	163	1004	UserDataRamAddress	
Servo 01	0x0A4	0x0B7	0x3D8					20	164	183	984		
Servo 02	0x0B8	0x0CB	0x3C4					20	184	203	964		
Servo 03	0x0CC	0x0DF	0x3B0					20	204	223	944		
Servo 04	0x0E0	0x0F3	0x39C					20	224	243	924		
Servo 05	0x0F4	0x107	0x388					20	244	263	904		
Servo 06	0x108	0x11B	0x374					20	264	283	884		
Servo 07	0x11C	0x12F	0x360					20	284	303	864		
Servo 08	0x130	0x143	0x34C					20	304	323	844		
Servo 09	0x144	0x157	0x338					20	324	343	824		
Servo 10	0x158	0x16B	0x324					20	344	363	804		
Servo 11	0x16C	0x17F	0x310					20	364	383	784		
Servo 12	0x180	0x193	0x2FC					20	384	403	764		
Servo 13	0x194	0x1A7	0x2E8					20	404	423	744		
Servo 14	0x1A8	0x1BB	0x2D4					20	424	443	724		
Servo 15	0x1BC	0x1CF	0x2C0					20	444	463	704		
Servo 16	0x1D0	0x1E3	0x2AC					20	464	483	684		
Servo 17	0x1E4	0x1F7	0x298					20	484	503	664		
Servo 18	0x1F8	0x20B	0x284					20	504	523	644		
Servo 19	0x20C	0x21F	0x270					20	524	543	624		
Servo 20	0x220	0x233	0x25C					20	544	563	604		
Servo 21	0x234	0x247	0x248					20	564	583	584		
Servo 22	0x248	0x25B	0x234					20	584	603	564		
Servo 23	0x25C	0x26F	0x220					20	604	623	544		
Servo 24	0x270	0x283	0x20C					20	624	643	524		
Servo 25	0x284	0x297	0x1F8					20	644	663	504		
Servo 26	0x298	0x2AB	0x1E4					20	664	683	484		
Servo 27	0x2AC	0x2BF	0x1D0					20	684	703	464		
Servo 28	0x2C0	0x2D3	0x1BC					20	704	723	444		
Servo 29	0x2D4	0x2E7	0x1A8					20	724	743	424		
Servo 30	0x2E8	0x2FB	0x194					20	744	763	404		
Servo 31	0x2FC	0x30F	0x180					20	764	783	384		
Servo 32	0x310	0x323	0x16C					20	784	803	364		
Servo 33	0x324	0x337	0x158					20	804	823	344		
Servo 34	0x338	0x34B	0x144					20	824	843	324		
Servo 35	0x34C	0x35F	0x130	KRI3に変更				20	844	863	304		
KRI3	0x34C	0x356	0x139	KRI-3の実データを書き出す場所				11	844	854	313		
	0x34C	0x34C	0x143	種別 (1 固定)				1	844	844	323		
	0x34D	0x34D	0x142	ID (31固定)				1	845	845	322		
	0x34E	0x34E	0x141	受信データアドレス (0 固定)				1	846	846	321		
	0x34F	0x34F	0x140	受信データサイズ (7 固定)				1	847	847	320		
	0x350	0x351	0x13E	ボタンデータ				2	848	849	318		

RAMアドレスマップ

	0x352	0x352	0x13D	AD1		1	850	850	317	
	0x353	0x353	0x13C	AD2		1	851	851	316	
	0x354	0x354	0x13B	AD3		1	852	852	315	
	0x355	0x355	0x13A	AD4		1	853	853	314	
	0x356	0x356	0x139	SUM		1	854	854	313	
レジスタ名	FROM	TO	REST		Byte数					備考・Rcb4クラス定義名
VECTOR JUMP 00	0x357	0x35E	0x131	コマンド	8	855	862	305		
VECTOR JUMP 01	0x35F	0x366	0x129	コマンド	8	863	870	297		
VECTOR JUMP 02	0x367	0x36E	0x121	コマンド	8	871	878	289		
VECTOR JUMP 03	0x36F	0x376	0x119	コマンド	8	879	886	281		
VECTOR JUMP 04	0x377	0x37E	0x111	コマンド	8	887	894	273		
VECTOR JUMP 05	0x37F	0x386	0x109	コマンド	8	895	902	265		
VECTOR JUMP 06	0x387	0x38E	0x101	コマンド	8	903	910	257		
VECTOR JUMP 07	0x38F	0x396	0x0F9	コマンド	8	911	918	249		
VECTOR JUMP 08	0x397	0x39E	0x0F1	コマンド	8	919	926	241		
VECTOR JUMP 09	0x39F	0x3A6	0x0E9	コマンド	8	927	934	233		
VECTOR JUMP 10	0x3A7	0x3AE	0x0E1	コマンド	8	935	942	225		
VECTOR JUMP 11	0x3AF	0x3B6	0x0D9	コマンド	8	943	950	217		
VECTOR JUMP 12	0x3B7	0x3BE	0x0D1	コマンド	8	951	958	209		
VECTOR JUMP 13	0x3BF	0x3C6	0x0C9	コマンド	8	959	966	201		
VECTOR JUMP 14	0x3C7	0x3CE	0x0C1	コマンド	8	967	974	193		
VECTOR JUMP 15	0x3CF	0x3D6	0x0B9	コマンド	8	975	982	185		
VECTOR JUMP 16	0x3D7	0x3DE	0x0B1	コマンド	8	983	990	177		
VECTOR JUMP 17	0x3DF	0x3E6	0x0A9	コマンド	8	991	998	169		
VECTOR JUMP 18	0x3E7	0x3EE	0x0A1	コマンド	8	999	1006	161		
VECTOR JUMP 19	0x3EF	0x3F6	0x099	コマンド	8	1007	1014	153		
VECTOR JUMP 20	0x3F7	0x3FE	0x091	コマンド	8	1015	1022	145		
VECTOR JUMP 21	0x3FF	0x406	0x089	コマンド	8	1023	1030	137		
VECTOR JUMP 22	0x407	0x40E	0x081	コマンド	8	1031	1038	129		
VECTOR JUMP 23	0x40F	0x416	0x079	コマンド	8	1039	1046	121		
VECTOR JUMP 24	0x417	0x41E	0x071	コマンド	8	1047	1054	113		
VECTOR JUMP 25	0x41F	0x426	0x069	コマンド	8	1055	1062	105		
VECTOR JUMP 26	0x427	0x42E	0x061	コマンド	8	1063	1070	97		
VECTOR JUMP 27	0x42F	0x436	0x059	コマンド	8	1071	1078	89		
VECTOR JUMP 28	0x437	0x43E	0x051	コマンド	8	1079	1086	81		
VECTOR JUMP 29	0x43F	0x446	0x049	コマンド	8	1087	1094	73		
VECTOR JUMP 30	0x447	0x44E	0x041	コマンド	8	1095	1102	65		
VECTOR JUMP 31	0x44F	0x456	0x039	コマンド	8	1103	1110	57		
レジスタ名	FROM	TO	REST		Byte数					備考・Rcb4クラス定義名
Counter 00	0x457	0x457	0x038	カウンタ-C1	1	1111	1111	56		CounterRamAddress
Counter 01	0x458	0x458	0x037	カウンタ-C2	1	1112	1112	55		
Counter 02	0x459	0x459	0x036	カウンタ-C3	1	1113	1113	54		
Counter 03	0x45A	0x45A	0x035	カウンタ-C4	1	1114	1114	53		
Counter 04	0x45B	0x45B	0x034	カウンタ-C5	1	1115	1115	52		
Counter 05	0x45C	0x45C	0x033	カウンタ-C6	1	1116	1116	51		
Counter 06	0x45D	0x45D	0x032	カウンタ-C7	1	1117	1117	50		
Counter 07	0x45E	0x45E	0x031	カウンタ-C8	1	1118	1118	49		

RAMアドレスマップ

Counter 08	0x45F	0x45F	0x030	カウンタ-C9	1	1119	1119	48	
Counter 09	0x460	0x460	0x02F	カウンタ-C10	1	1120	1120	47	
Counter 10	0x461	0x461	0x02E	カウンタ-C11	1	1121	1121	46	使っていない
レジスタ名	FROM	TO	REST		Byte数				備考・Rcb4クラス定義名
User Params	0x462	0x463	0x02C	ユーザー変数 1	2	1122	1123	44	UserParameter01,UserParameterRamAddress
	0x464	0x465	0x02A	ユーザー変数 2	2	1124	1125	42	UserParameter02
	0x466	0x467	0x028	ユーザー変数 3	2	1126	1127	40	UserParameter03
	0x468	0x469	0x026	ユーザー変数 4	2	1128	1129	38	UserParameter04
	0x46A	0x46B	0x024	ユーザー変数 5	2	1130	1131	36	UserParameter05
	0x46C	0x46D	0x022	ユーザー変数 6	2	1132	1133	34	UserParameter06
	0x46E	0x46F	0x020	ユーザー変数 7	2	1134	1135	32	UserParameter07
	0x470	0x471	0x01E	ユーザー変数 8	2	1136	1137	30	UserParameter08
	0x472	0x473	0x01C	ユーザー変数 9	2	1138	1139	28	UserParameter09
	0x474	0x475	0x01A	ユーザー変数 1 0	2	1140	1141	26	UserParameter10
	0x476	0x477	0x018	ユーザー変数 1 1	2	1142	1143	24	UserParameter11
	0x478	0x479	0x016	ユーザー変数 1 2	2	1144	1145	22	UserParameter12
	0x47A	0x47B	0x014	ユーザー変数 1 3	2	1146	1147	20	UserParameter13
	0x47C	0x47D	0x012	ユーザー変数 1 4	2	1148	1149	18	UserParameter14
	0x47E	0x47F	0x010	ユーザー変数 1 5	2	1150	1151	16	UserParameter15
	0x480	0x481	0x00E	ユーザー変数 1 6	2	1152	1153	14	UserParameter16
	0x482	0x483	0x00C	ユーザー変数 1 7	2	1154	1155	12	UserParameter17
	0x484	0x485	0x00A	ユーザー変数 1 8	2	1156	1157	10	UserParameter18
	0x486	0x487	0x008	ユーザー変数 1 9	2	1158	1159	8	UserParameter19
	0x488	0x489	0x006	ユーザー変数 2 0	2	1160	1161	6	UserParameter20
	0x48A	0x48B	0x004	ユーザー変数TMP1	2	1162	1163	4	一時的に使う場合
	0x48C	0x48D	0x002	ユーザー変数TMP2	2	1164	1165	2	

EEPROMアドレスマップ

RCB-4 EEPROMコマンド・データテーブル										DEST/SRCはコマンドTYPEのこと			
Rcb4クラス定義名	番号	開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考	
ConfigCmdAddress	1	00000	0 00008	8	3	4	9	MOVE(02)	開始位置・システム設定値	005DC	262135	3FFF7 アドレス名末尾はAddress	
PioConfigCmdAddress	2	00009	9 00011	17	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全て出力に設定する		262126	3FFEE システム設定値は、ROMから実	
PioCmdAddress	3	00012	18 0001A	26	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全てLにする		262117	3FFE5 行する命令のみ書き込む	
AdrCmdRomAddress	4	0001B	27 00025	37	3	4	11	MOVE(03)	アナログ基準値を書き出す	008F6	262106	3FFDA	
ServoCmdRomAddress	5	00026	38 00030	48	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(0)データ書き込み	00626	262095	3FFCF サーボモーターの初期化データ	
	6	00031	49 0003B	59	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(1)データ書き込み	0063A	262084	3FFC4 の保存	
	7	0003C	60 00046	70	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(2)データ書き込み	0064E	262073	3FFB9	
	8	00047	71 00051	81	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(3)データ書き込み	00662	262062	3FFAE	
	9	00052	82 0005C	92	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(4)データ書き込み	00676	262051	3FFA3	
	10	0005D	93 00067	103	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(5)データ書き込み	0068A	262040	3FF98	
	11	00068	104 00072	114	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(6)データ書き込み	0069E	262029	3FF8D	
	12	00073	115 0007D	125	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(7)データ書き込み	006B2	262018	3FF82	
	13	0007E	126 00088	136	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(8)データ書き込み	006C6	262007	3FF77	
	14	00089	137 00093	147	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(9)データ書き込み	006DA	261996	3FF6C	
	15	00094	148 0009E	158	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(10)データ書き込み	006EE	261985	3FF61	
	16	0009F	159 000A9	169	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(11)データ書き込み	00702	261974	3FF56	
	17	000AA	170 000B4	180	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(12)データ書き込み	00716	261963	3FF4B	
	18	000B5	181 000BF	191	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(13)データ書き込み	0072A	261952	3FF40	
	19	000C0	192 000CA	202	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(14)データ書き込み	0073E	261941	3FF35	
	20	000CB	203 000D5	213	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(15)データ書き込み	00752	261930	3FF2A	
	21	000D6	214 000E0	224	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(16)データ書き込み	00766	261919	3FF1F	
	22	000E1	225 000EB	235	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(17)データ書き込み	0077A	261908	3FF14	
	23	000EC	236 000F6	246	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(18)データ書き込み	0078E	261897	3FF09	
	24	000F7	247 00101	257	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(19)データ書き込み	007A2	261886	3FEFE	
	25	00102	258 0010C	268	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(20)データ書き込み	007B6	261875	3FEF3	
	26	0010D	269 00117	279	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(21)データ書き込み	007CA	261864	3FEE8	
	27	00118	280 00122	290	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(22)データ書き込み	007DE	261853	3FEDD	
	28	00123	291 0012D	301	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(23)データ書き込み	007F2	261842	3FED2	
	29	0012E	302 00138	312	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(24)データ書き込み	00806	261831	3FEC7	
	30	00139	313 00143	323	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(25)データ書き込み	0081A	261820	3FEB8	
	31	00144	324 0014E	334	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(26)データ書き込み	0082E	261809	3FEB1	
	32	0014F	335 00159	345	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(27)データ書き込み	00842	261798	3FEA6	
	33	0015A	346 00164	356	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(28)データ書き込み	00856	261787	3FE9B	
	34	00165	357 0016F	367	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(29)データ書き込み	0086A	261776	3FE90	
	35	00170	368 0017A	378	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(30)データ書き込み	0087E	261765	3FE85	
	36	0017B	379 00185	389	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(31)データ書き込み	00892	261754	3FE7A	
	37	00186	390 00190	400	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(32)データ書き込み	008A6	261743	3FE6F	
	38	00191	401 0019B	411	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(33)データ書き込み	008BA	261732	3FE64	
	39	0019C	412 001A6	422	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(34)データ書き込み	008CE	261721	3FE59	
ServoCmdRamAddress	40	001A7	423 001B1	433	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター参照レジスタ書き込み	005DE	261710	3FE4E	
KRI3CmdRomAddress	41	001B2	434 001BC	444	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3の初期値をRAMへ展開する	0090C	261699	3FE43 KRI-3データ書き込み	
KRI3CmdRamAddress	42	001BD	445 001C7	455	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3参照レジスタ書き込み	0090C	261688	3FE38	
VectorJumpCmdRomAddress	43	001C8	456 001D2	466	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 00	00919	261677	3FE2D ベクタジャンプ処理プログラムを	
	44	001D3	467 001DD	477	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 01	00923	261666	3FE22 直接リテラル値として書き出す	
	45	001DE	478 001E8	488	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 02	0092B	261655	3FE17	
	46	001E9	489 001F3	499	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 03	00933	261644	3FE0C	

EEPROMアドレスマップ

	47	001F4	500	001FE	510	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	04	0093B	261633	3FE01
	48	001FF	511	00209	521	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	05	00943	261622	3FDF6
	49	0020A	522	00214	532	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	06	0094B	261611	3FDEB
	50	00215	533	0021F	543	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	07	00953	261600	3FDE0
	51	00220	544	0022A	554	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	08	0095B	261589	3FDD5
	52	0022B	555	00235	565	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	09	00963	261578	3FDCA
	53	00236	566	00240	576	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	10	0096B	261567	3FDBF
	54	00241	577	0024B	587	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	11	00973	261556	3FDB4
	55	0024C	588	00256	598	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	12	0097B	261545	3FDA9
	56	00257	599	00261	609	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	13	00983	261534	3FD9E
	57	00262	610	0026C	620	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	14	0098B	261523	3FD93
	58	0026D	621	00277	631	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	15	00993	261512	3FD88
	59	00278	632	00282	642	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	16	0099B	261501	3FD7D
	60	00283	643	0028D	653	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	17	009A3	261490	3FD72
	61	0028E	654	00298	664	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	18	009AB	261479	3FD67
	62	00299	665	002A3	675	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	19	009B3	261468	3FD5C
	63	002A4	676	002AE	686	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	20	009BB	261457	3FD51
	64	002AF	687	002B9	697	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	21	009C3	261446	3FD46
	65	002BA	698	002C4	708	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	22	009CB	261435	3FD3B
	66	002C5	709	002CF	719	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	23	009D3	261424	3FD30
	67	002D0	720	002DA	730	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	24	009DB	261413	3FD25
	68	002DB	731	002E5	741	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	25	009E3	261402	3FD1A
	69	002E6	742	002F0	752	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	26	009EB	261391	3FD0F
	70	002F1	753	002FB	763	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	27	009F3	261380	3FD04
	71	002FC	764	00306	774	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	28	009FB	261369	3FCF9
	72	00307	775	00311	785	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	29	00A03	261358	3FCEE
	73	00312	786	0031C	796	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	30	00A0B	261347	3FCE3
	74	0031D	797	00327	807	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	31	00A13	261336	3FCD8
VectorJumpCmdRamAddress	75	00328	808	00332	818	3	4	11	MOVE(03)	ジャンプベクトルレジスタへ参照アドレスを書き込む		00919	261402	3FD1A
ConfigCmdExecute	76	00333	819	0033D	829	3	4	11	MOVE(03)	設定データの書き戻し(ConfigDataRom参照)		005DC	261312	3FCC0
ServoCmdFree	77	0033E	830	0038C	908			79	COMMAND	サーボモーターをFREEにする			261323	3FCCB
TimerWaitCmd	78	0038D	909	003A5	933			25	COMMAND	タイマーを使って、500ms待つ			261287	3FCA7
TimerLoopAddress		0038D	909	00395	917			9		09 00 02 3C 00 00 10 00 57				RCB-4がサーボモーターの現在位置を取得し、メモリー上のデータを更新するまで待つ
		00396	918	0039E	926			9		09 07 82 3C 00 00 00 80 4E				
		0039F	927	003A5	933			7		07 0B 49 03 00 04 62				
ServoCmdHold	79	003A6	934	003F4	1012			79	COMMAND	サーボ0の実測値を現在位置へ書き戻す			261208	3FC58
ServoCmdHome	80	003F5	1013	00443	1091			79	COMMAND	全てのサーボモーターをホームポジションへ移動します			261129	3FC09
StartupCmdRomAddress	81	00444	1092	0044A	1098			7	CALL	スタートアップモーションを呼び出す			261122	3FC02
MainLoopCmd	82	0044B	1099	00453	1107			9	MOVE(02)	リテラル値の書き出し(LED点灯)			261113	3FBF9
PioDirToInput		00454	1108	0045C	1116			9		PIOの方向ベクトルを入力に設定				優先モーションは登録されない場合は存在しない
PriorMotion01		0045D	1117	00475	1141			25		優先モーション1(電源電圧1:無い場合もある)			261088	
PriorMotion02		00476	1142	0048E	1166			25		優先モーション2(電源電圧2:無い場合もある)			261063	
PriorMotion03		0048F	1167	004A7	1191			25		優先モーション3(電源電圧3:無い場合もある)			261038	
PriorMotion04		004A8	1192	004C0	1216			25		優先モーション4(無い場合もある)			261013	
PriorMotion05		004C1	1217	004D9	1241			25		優先モーション5(無い場合もある)			260988	
PriorMotion06		004DA	1242	004F2	1266			25		優先モーション6(無い場合もある)			260963	
PriorMotion07		004F3	1267	0050B	1291			25		優先モーション7(無い場合もある)			260938	
PriorMotion08		0050C	1292	00524	1316			25		優先モーション8(無い場合もある)			260913	

EEPROMアドレスマップ

PriorMotion09	00525	1317	0053D	1341	25	優先モーション9 (無い場合もある)	260888	3FB18
PriorMotion10	0053E	1342	00556	1366	25	優先モーション10 (無い場合もある)	260863	3FAFF
PriorMotion11	00557	1367	0056F	1391	25	優先モーション11 (無い場合もある)	260838	3FAE6
PriorMotion12	00570	1392	00588	1416	25	優先モーション12 (無い場合もある)	260813	3FACD
PriorMotion13	00589	1417	005A1	1441	25	優先モーション13 (無い場合もある)	260788	3FAB4
PioDirToOutput	005A2	1442	005AA	1450	9	PIOの方向ベクトルを出力に設定	優先モーションにより位置が	
JumpToMainLoop	005AB	1451	005B1	1457	7	MainLoopへ戻る	260781	3FAAD 変わる
SUM					1458	残り 42		

初期化データ (初期値)

Rcb4クラス定義名	番号	開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考
ConfigDataRomAddress	005DC	1500	005DD	1501		2	DATA	初期設定値		260641	3FA21	
ServoDataRamAddress	005DE	1502	00625	1573		72	DATA	ICSサーボモーター参照アドレス		260569	3F9D9	
ServoDataRomAddress	00626	1574	00639	1593		20	DATA	ICSサーボモーター (0) データ		260549	3F9C5	
	0063A	1594	0064D	1613		20	DATA	ICSサーボモーター (1) データ		260529	3F9B1	トリムやミキシングなどのデータ
	0064E	1614	00661	1633		20	DATA	ICSサーボモーター (2) データ		260509	3F99D	
	00662	1634	00675	1653		20	DATA	ICSサーボモーター (3) データ		260489	3F989	
	00676	1654	00689	1673		20	DATA	ICSサーボモーター (4) データ		260469	3F975	
	0068A	1674	0069D	1693		20	DATA	ICSサーボモーター (5) データ		260449	3F961	
	0069E	1694	006B1	1713		20	DATA	ICSサーボモーター (6) データ		260429	3F94D	
	006B2	1714	006C5	1733		20	DATA	ICSサーボモーター (7) データ		260409	3F939	
	006C6	1734	006D9	1753		20	DATA	ICSサーボモーター (8) データ		260389	3F925	
	006DA	1754	006ED	1773		20	DATA	ICSサーボモーター (9) データ		260369	3F911	
	006EE	1774	00701	1793		20	DATA	ICSサーボモーター (10) データ		260349	3F8FD	
	00702	1794	00715	1813		20	DATA	ICSサーボモーター (11) データ		260329	3F8E9	
	00716	1814	00729	1833		20	DATA	ICSサーボモーター (12) データ		260309	3F8D5	
	0072A	1834	0073D	1853		20	DATA	ICSサーボモーター (13) データ		260289	3F8C1	
	0073E	1854	00751	1873		20	DATA	ICSサーボモーター (14) データ		260269	3F8AD	
	00752	1874	00765	1893		20	DATA	ICSサーボモーター (15) データ		260249	3F899	
	00766	1894	00779	1913		20	DATA	ICSサーボモーター (16) データ		260229	3F885	
	0077A	1914	0078D	1933		20	DATA	ICSサーボモーター (17) データ		260209	3F871	
	0078E	1934	007A1	1953		20	DATA	ICSサーボモーター (18) データ		260189	3F85D	
	007A2	1954	007B5	1973		20	DATA	ICSサーボモーター (19) データ		260169	3F849	
	007B6	1974	007C9	1993		20	DATA	ICSサーボモーター (20) データ		260149	3F835	
	007CA	1994	007DD	2013		20	DATA	ICSサーボモーター (21) データ		260129	3F821	
	007DE	2014	007F1	2033		20	DATA	ICSサーボモーター (22) データ		260109	3F80D	
	007F2	2034	00805	2053		20	DATA	ICSサーボモーター (23) データ		260089	3F7F9	
	00806	2054	00819	2073		20	DATA	ICSサーボモーター (24) データ		260069	3F7E5	
	0081A	2074	0082D	2093		20	DATA	ICSサーボモーター (25) データ		260049	3F7D1	
	0082E	2094	00841	2113		20	DATA	ICSサーボモーター (26) データ		260029	3F7BD	
	00842	2114	00855	2133		20	DATA	ICSサーボモーター (27) データ		260009	3F7A9	
	00856	2134	00869	2153		20	DATA	ICSサーボモーター (28) データ		259989	3F795	
	0086A	2154	0087D	2173		20	DATA	ICSサーボモーター (29) データ		259969	3F781	
	0087E	2174	00891	2193		20	DATA	ICSサーボモーター (30) データ		259949	3F76D	
	00892	2194	008A5	2213		20	DATA	ICSサーボモーター (31) データ		259929	3F759	
	008A6	2214	008B9	2233		20	DATA	ICSサーボモーター (32) データ		259909	3F745	
	008BA	2234	008CD	2253		20	DATA	ICSサーボモーター (33) データ		259889	3F731	
	008CE	2254	008E1	2273		20	DATA	ICSサーボモーター (34) データ		259869	3F71D	

EEPROMアドレスマップ

		008E2	2274	008F5	2293			20	DATA	ICSサーボモーター (35) データ			259849	3F709 KRI-3用、標準では使わない	
Rcb4クラス定義名	番号	開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容			参照ROM	残DEC	残HEX	備考	
ADRDatRom		008F6	2294	0090B	2315	22	DATA	アナログ基準値				259832	3F6F8	アナログ基準値をまとめて	
KRI3DataRam		0090C	2316	0090D	2317	2	DATA	KRI-3のデータを参照するアドレス				259867	3F71B		
KRI3DataRom		0090E	2318	00918	2328	11	DATA	KRI-3の初期化データ(読み込みコマンド)を保存				259856	3F710		
JumpVectorDataRam		00919	2329	0091A	2330	2	DATA	ジャンプベクトル先頭アドレスを保存				259854	3F70E		
JumpVectorDataRom	0091B	2331	00922	2338		8	DATA	ジャンプベクトルデータ0				259846	3F706	モーションに登録されるボタン	
	00923	2339	0092A	2346		8	DATA	ジャンプベクトルデータ1				259838	3F6FE	データ	
	0092B	2347	00932	2354		8	DATA	ジャンプベクトルデータ2				259830	3F6F6		
	00933	2355	0093A	2362		8	DATA	ジャンプベクトルデータ3				259822	3F6EE		
	0093B	2363	00942	2370		8	DATA	ジャンプベクトルデータ4				259814	3F6E6		
	00943	2371	0094A	2378		8	DATA	ジャンプベクトルデータ5				259806	3F6DE		
	0094B	2379	00952	2386		8	DATA	ジャンプベクトルデータ6				259798	3F6D6		
	00953	2387	0095A	2394		8	DATA	ジャンプベクトルデータ7				259790	3F6CE		
	0095B	2395	00962	2402		8	DATA	ジャンプベクトルデータ8				259782	3F6C6		
	00963	2403	0096A	2410		8	DATA	ジャンプベクトルデータ9				259774	3F6BE		
	0096B	2411	00972	2418		8	DATA	ジャンプベクトルデータ10				259766	3F6B6		
	00973	2419	0097A	2426		8	DATA	ジャンプベクトルデータ11				259758	3F6AE		
	0097B	2427	00982	2434		8	DATA	ジャンプベクトルデータ12				259750	3F6A6		
	00983	2435	0098A	2442		8	DATA	ジャンプベクトルデータ13				259742	3F69E		
	0098B	2443	00992	2450		8	DATA	ジャンプベクトルデータ14				259734	3F696		
	00993	2451	0099A	2458		8	DATA	ジャンプベクトルデータ15				259726	3F68E		
	0099B	2459	009A2	2466		8	DATA	ジャンプベクトルデータ16				259718	3F686		
	009A3	2467	009AA	2474		8	DATA	ジャンプベクトルデータ17				259710	3F67E		
	009AB	2475	009B2	2482		8	DATA	ジャンプベクトルデータ18				259702	3F676		
	009B3	2483	009BA	2490		8	DATA	ジャンプベクトルデータ19				259694	3F66E		
	009BB	2491	009C2	2498		8	DATA	ジャンプベクトルデータ20				259686	3F666		
	009C3	2499	009CA	2506		8	DATA	ジャンプベクトルデータ21				259678	3F65E		
	009CB	2507	009D2	2514		8	DATA	ジャンプベクトルデータ22				259670	3F656		
	009D3	2515	009DA	2522		8	DATA	ジャンプベクトルデータ23				259662	3F64E		
	009DB	2523	009E2	2530		8	DATA	ジャンプベクトルデータ24				259654	3F646		
	009E3	2531	009EA	2538		8	DATA	ジャンプベクトルデータ25				259646	3F63E	Ver.2.0からの追加分	
	009EB	2539	009F2	2546		8	DATA	ジャンプベクトルデータ26				259638	3F636		
	009F3	2547	009FA	2554		8	DATA	ジャンプベクトルデータ27				259630	3F62E		
	009FB	2555	00A02	2562		8	DATA	ジャンプベクトルデータ28				259622	3F626		
	00A03	2563	00A0A	2570		8	DATA	ジャンプベクトルデータ29				259614	3F61E		
	00A0B	2571	00A12	2578		8	DATA	ジャンプベクトルデータ30				259606	3F616		
	00A13	2579	00A1A	2586		8	DATA	ジャンプベクトルデータ31				259598	3F60E		
ProjectTitleRom	00A1B	2587	00A3A	2618		32	DATA	プロジェクトのタイトル名を最大32文字保存する				259566	3F5EE		
優先モーションコール	00A3B	2619	00A4D	2637		19	DATA	電源電圧監視モーション01 Call							
	00A4E	2638	00A60	2656		19	DATA	電源電圧監視モーション02 Call							
	00A61	2657	00A73	2675		19	DATA	電源電圧監視モーション03 Call							
	00A74	2676	00A86	2694		19	DATA	優先モーション01 Call							
	00A87	2695	00A99	2713		19	DATA	優先モーション02 Call							
	00A9A	2714	00AAC	2732		19	DATA	優先モーション03 Call							
	00AAD	2733	00ABF	2751		19	DATA	優先モーション04 Call							
	00AC0	2752	00AD2	2770		19	DATA	優先モーション05 Call							

EEPROMアドレスマップ

00AD3	2771	00AE5	2789	19	DATA	優先モーション06 Call
00AE6	2790	00AF8	2808	19	DATA	優先モーション07 Call
00AF9	2809	00B0B	2827	19	DATA	優先モーション08 Call
00B0C	2828	00B1E	2846	19	DATA	優先モーション09 Call
00B1F	2847	00B31	2865	19	DATA	優先モーション10 Call
残			135	SUM	1366	

プログラム開始

Rcb4クラス定義名	番号	開始位置		終了位置		DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考
MotionRomAddress	1	00BB8	3000	013B7	5047			2048	DATA	Motion 01		257784	3EEF8	モーションデータ
	2	013B8	5048	01BB7	7095			2048	DATA	Motion 02		255736	3E6F8	
	3	01BB8	7096	023B7	9143			2048	DATA	Motion 03		253688	3DEF8	
	4	023B8	9144	02BB7	11191			2048	DATA	Motion 04		251640	3D6F8	
	5	02BB8	11192	033B7	13239			2048	DATA	Motion 05		249592	3CEF8	
	6	033B8	13240	03BB7	15287			2048	DATA	Motion 06		247544	3C6F8	
	7	03BB8	15288	043B7	17335			2048	DATA	Motion 07		245496	3BEF8	
	8	043B8	17336	04BB7	19383			2048	DATA	Motion 08		243448	3B6F8	
	9	04BB8	19384	053B7	21431			2048	DATA	Motion 09		241400	3AEF8	
	10	053B8	21432	05BB7	23479			2048	DATA	Motion 10		239352	3A6F8	
	11	05BB8	23480	063B7	25527			2048	DATA	Motion 11		237304	39EF8	
	12	063B8	25528	06BB7	27575			2048	DATA	Motion 12		235256	396F8	
	13	06BB8	27576	073B7	29623			2048	DATA	Motion 13		233208	38EF8	
	14	073B8	29624	07BB7	31671			2048	DATA	Motion 14		231160	386F8	
	15	07BB8	31672	083B7	33719			2048	DATA	Motion 15		229112	37EF8	
	16	083B8	33720	08BB7	35767			2048	DATA	Motion 16		227064	376F8	
	17	08BB8	35768	093B7	37815			2048	DATA	Motion 17		225016	36EF8	
	18	093B8	37816	09BB7	39863			2048	DATA	Motion 18		222968	366F8	
	19	09BB8	39864	0A3B7	41911			2048	DATA	Motion 19		220920	35EF8	
	20	0A3B8	41912	0ABB7	43959			2048	DATA	Motion 20		218872	356F8	
	21	0ABB8	43960	0B3B7	46007			2048	DATA	Motion 21		216824	34EF8	
	22	0B3B8	46008	0BBB7	48055			2048	DATA	Motion 22		214776	346F8	
	23	0BBB8	48056	0C3B7	50103			2048	DATA	Motion 23		212728	33EF8	
	24	0C3B8	50104	0CBB7	52151			2048	DATA	Motion 24		210680	336F8	
	25	0CBB8	52152	0D3B7	54199			2048	DATA	Motion 25		208632	32EF8	
	26	0D3B8	54200	0DBB7	56247			2048	DATA	Motion 26		206584	326F8	
	27	0DBB8	56248	0E3B7	58295			2048	DATA	Motion 27		204536	31EF8	
	28	0E3B8	58296	0EBB7	60343			2048	DATA	Motion 28		202488	316F8	
	29	0EBB8	60344	0F3B7	62391			2048	DATA	Motion 29		200440	30EF8	
	30	0F3B8	62392	0FBB7	64439			2048	DATA	Motion 30		198392	306F8	
	31	0FBB8	64440	103B7	66487			2048	DATA	Motion 31		196344	2FEF8	
	32	103B8	66488	10BB7	68535			2048	DATA	Motion 32		194296	2F6F8	
	33	10BB8	68536	113B7	70583			2048	DATA	Motion 33		192248	2EEF8	
	34	113B8	70584	11BB7	72631			2048	DATA	Motion 34		190200	2E6F8	
	35	11BB8	72632	123B7	74679			2048	DATA	Motion 35		188152	2DEF8	
	36	123B8	74680	12BB7	76727			2048	DATA	Motion 36		186104	2D6F8	
	37	12BB8	76728	133B7	78775			2048	DATA	Motion 37		184056	2CEF8	
	38	133B8	78776	13BB7	80823			2048	DATA	Motion 38		182008	2C6F8	
	39	13BB8	80824	143B7	82871			2048	DATA	Motion 39		179960	2BEF8	

EEPROMアドレスマップ

40	143B8	82872	14BB7	84919	2048	DATA	Motion 40	177912	2B6F8
41	14BB8	84920	153B7	86967	2048	DATA	Motion 41	175864	2AEF8
42	153B8	86968	15BB7	89015	2048	DATA	Motion 42	173816	2A6F8
43	15BB8	89016	163B7	91063	2048	DATA	Motion 43	171768	29EF8
44	163B8	91064	16BB7	93111	2048	DATA	Motion 44	169720	296F8
45	16BB8	93112	173B7	95159	2048	DATA	Motion 45	167672	28EF8
46	173B8	95160	17BB7	97207	2048	DATA	Motion 46	165624	286F8
47	17BB8	97208	183B7	99255	2048	DATA	Motion 47	163576	27EF8
48	183B8	99256	18BB7	101303	2048	DATA	Motion 48	161528	276F8
49	18BB8	101304	193B7	103351	2048	DATA	Motion 49	159480	26EF8
50	193B8	103352	19BB7	105399	2048	DATA	Motion 50	157432	266F8
51	19BB8	105400	1A3B7	107447	2048	DATA	Motion 51	155384	25EF8
52	1A3B8	107448	1ABB7	109495	2048	DATA	Motion 52	153336	256F8
53	1ABB8	109496	1B3B7	111543	2048	DATA	Motion 53	151288	24EF8
54	1B3B8	111544	1BBB7	113591	2048	DATA	Motion 54	149240	246F8
55	1BBB8	113592	1C3B7	115639	2048	DATA	Motion 55	147192	23EF8
56	1C3B8	115640	1CBB7	117687	2048	DATA	Motion 56	145144	236F8
57	1CBB8	117688	1D3B7	119735	2048	DATA	Motion 57	143096	22EF8
58	1D3B8	119736	1DBB7	121783	2048	DATA	Motion 58	141048	226F8
59	1DBB8	121784	1E3B7	123831	2048	DATA	Motion 59	139000	21EF8
60	1E3B8	123832	1EBB7	125879	2048	DATA	Motion 60	136952	216F8
61	1EBB8	125880	1F3B7	127927	2048	DATA	Motion 61	134904	20EF8
62	1F3B8	127928	1FBB7	129975	2048	DATA	Motion 62	132856	206F8
63	1FBB8	129976	203B7	132023	2048	DATA	Motion 63	130808	1FEF8
64	203B8	132024	20BB7	134071	2048	DATA	Motion 64	128760	1F6F8
65	20BB8	134072	213B7	136119	2048	DATA	Motion 65	126712	1EEF8
66	213B8	136120	21BB7	138167	2048	DATA	Motion 66	124664	1E6F8
67	21BB8	138168	223B7	140215	2048	DATA	Motion 67	122616	1DEF8
68	223B8	140216	22BB7	142263	2048	DATA	Motion 68	120568	1D6F8
69	22BB8	142264	233B7	144311	2048	DATA	Motion 69	118520	1CEF8
70	233B8	144312	23BB7	146359	2048	DATA	Motion 70	116472	1C6F8
71	23BB8	146360	243B7	148407	2048	DATA	Motion 71	114424	1BEF8
72	243B8	148408	24BB7	150455	2048	DATA	Motion 72	112376	1B6F8
73	24BB8	150456	253B7	152503	2048	DATA	Motion 73	110328	1AEF8
74	253B8	152504	25BB7	154551	2048	DATA	Motion 74	108280	1A6F8
75	25BB8	154552	263B7	156599	2048	DATA	Motion 75	106232	19EF8
76	263B8	156600	26BB7	158647	2048	DATA	Motion 76	104184	196F8
77	26BB8	158648	273B7	160695	2048	DATA	Motion 77	102136	18EF8
78	273B8	160696	27BB7	162743	2048	DATA	Motion 78	100088	186F8
79	27BB8	162744	283B7	164791	2048	DATA	Motion 79	98040	17EF8
80	283B8	164792	28BB7	166839	2048	DATA	Motion 80	95992	176F8
81	28BB8	166840	293B7	168887	2048	DATA	Motion 81	93944	16EF8
82	293B8	168888	29BB7	170935	2048	DATA	Motion 82	91896	166F8
83	29BB8	170936	2A3B7	172983	2048	DATA	Motion 83	89848	15EF8
84	2A3B8	172984	2ABB7	175031	2048	DATA	Motion 84	87800	156F8
85	2ABB8	175032	2B3B7	177079	2048	DATA	Motion 85	85752	14EF8
86	2B3B8	177080	2BBB7	179127	2048	DATA	Motion 86	83704	146F8
87	2BBB8	179128	2C3B7	181175	2048	DATA	Motion 87	81656	13EF8

EEPROMアドレスマップ

	88	2C3B8	181176	2CBB7	183223	2048	DATA	Motion 88	79608	136F8
	89	2CBB8	183224	2D3B7	185271	2048	DATA	Motion 89	77560	12EF8
	90	2D3B8	185272	2DBB7	187319	2048	DATA	Motion 90	75512	126F8
	91	2DBB8	187320	2E3B7	189367	2048	DATA	Motion 91	73464	11EF8
	92	2E3B8	189368	2EBB7	191415	2048	DATA	Motion 92	71416	116F8
	93	2EBB8	191416	2F3B7	193463	2048	DATA	Motion 93	69368	10EF8
	94	2F3B8	193464	2FBB7	195511	2048	DATA	Motion 94	67320	106F8
	95	2FBB8	195512	303B7	197559	2048	DATA	Motion 95	65272	FEF8
	96	303B8	197560	30BB7	199607	2048	DATA	Motion 96	63224	F6F8
	97	30BB8	199608	313B7	201655	2048	DATA	Motion 97	61176	EEF8
	98	313B8	201656	31BB7	203703	2048	DATA	Motion 98	59128	E6F8
	99	31BB8	203704	323B7	205751	2048	DATA	Motion 99	57080	DEF8
	100	323B8	205752	32BB7	207799	2048	DATA	Motion 100	55032	D6F8
	101	32BB8	207800	333B7	209847	2048	DATA	Motion 101	52984	CEF8
	102	333B8	209848	33BB7	211895	2048	DATA	Motion 102	50936	C6F8
	103	33BB8	211896	343B7	213943	2048	DATA	Motion 103	48888	BEF8
	104	343B8	213944	34BB7	215991	2048	DATA	Motion 104	46840	B6F8
	105	34BB8	215992	353B7	218039	2048	DATA	Motion 105	44792	AEF8
	106	353B8	218040	35BB7	220087	2048	DATA	Motion 106	42744	A6F8
	107	35BB8	220088	363B7	222135	2048	DATA	Motion 107	40696	9EF8
	108	363B8	222136	36BB7	224183	2048	DATA	Motion 108	38648	96F8
	109	36BB8	224184	373B7	226231	2048	DATA	Motion 109	36600	8EF8
	110	373B8	226232	37BB7	228279	2048	DATA	Motion 110	34552	86F8
	111	37BB8	228280	383B7	230327	2048	DATA	Motion 111	32504	7EF8
	112	383B8	230328	38BB7	232375	2048	DATA	Motion 112	30456	76F8
	113	38BB8	232376	393B7	234423	2048	DATA	Motion 113	28408	6EF8
	114	393B8	234424	39BB7	236471	2048	DATA	Motion 114	26360	66F8
	115	39BB8	236472	3A3B7	238519	2048	DATA	Motion 115	24312	5EF8
	116	3A3B8	238520	3ABB7	240567	2048	DATA	Motion 116	22264	56F8
	117	3ABB8	240568	3B3B7	242615	2048	DATA	Motion 117	20216	4EF8
	118	3B3B8	242616	3BBB7	244663	2048	DATA	Motion 118	18168	46F8
	119	3BBB8	244664	3C3B7	246711	2048	DATA	Motion 119	16120	3EF8
	120	3C3B8	246712	3CBB7	248759	2048	DATA	Motion 120	14072	36F8
DefaultStartup		3CBB8	248760	3CBB8	248762	3	DATA	標準スタートアップモーション (Retのみ書き込んである)	14069	36F5

備考・履歴	Ver.1.3	
	2009/6/2	参照アドレス位置を変更した (ServoCmdRamAddress) 実データを書き出す命令の前に、実データを参照させる命令を実行すると実データが存在しないため、エラーが起きる モーションデータ書き込みアドレスを変更した (128の倍数)
	2009/6/22	「設定データの書き戻し」と「ジャンプベクトルのレジスタへ参照アドレスを書き込む」を入れ替えた
	2009/8/11	スタートアップモーションを再生するコマンドおよびモーションアドレスを設定した
	2010/9/3	モーションベクトルを追加した
Ver.2.0		
2012/4/20	ジャンプベクトルを25から32に増やした	
	モーションデータを50から120に増やした 優先モーション登録エリアを追加	

Rcb4定義名補足

Rcb4クラス定義名補足

Rcb4クラス定義名

サーボモーター	値	内容
CategoryAddressOffset	0	カテゴリー (種別) データの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
IDAddressOffset	1	IDデータの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
TrimAddressOffset	2	トリムデータの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
MotorPositionAddressOffset	4	実測値データの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
PositionAddressOffset	6	ポジションデータの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
frameAddressOffset	8	フレーム数データ (補間速度・スピード) の位置 (先頭アドレスからのオフセット)
Mixing1AddressOffset	14	ミキシング1データの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
Mixing1RatioAddressOffset	16	ミキシング1倍率データの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
Mixing2AddressOffset	17	ミキシング2データの位置 (先頭アドレスからのオフセット)
Mixing2RatioAddressOffset	19	ミキシング2倍率データの位置 (先頭アドレスからのオフセット)

その他サーボ関連	値	内容
MaxServoNumber	35	サーボモーターの最大使用可能数 (35固定)
FreePosition	0x8000	フリーポジション
HoldPosition	0x7FFF	ホールドポジション
Neutral	7500	ニュートラルポジション

RCB-4モーション関連定義値	値	内容
MaxRomAtOnce	128	一度に読み書きできるデータ数
RomDataCount	0x3FFFF	ROMに保存できるデータバイト数
MotionSingleDataCount	2048	モーション書き込みエリア1個分のサイズ (バイト)
MaxMotionCount	120	登録可能モーション数

RCB-4起動ルーチン

RCB-4起動からスタート位置へ移動するまで	
No	Sub
1)	設定レジスタをRAMへ展開する
	A) EEPROMからプログラムを起動するオプションをONにする
	B) サーボモーター（接続機器）との通信を開始するオプションをOFFにする
	C) サーボモーターの動作終了時の合図を送るオプションをOFFにする
	D) ベクタジャンプを有効にするオプションをOFFにする
	E) その他はHTH4の設定通りでよい
2)	PIOを全て出力に設定する
3)	PIO端子を全てLレベルにする
4)	アナログ基準値をRAM上へ展開する
5)	サーボモーターのデータをRAMアドレスへ展開する（トリムやミキシングなどの初期値）
6)	サーボモーターのデータアドレスをICS参照アドレスに登録する
7)	KRI-3の初期データをRAMへ展開する
8)	KRI-3のデータアドレスをICS35の参照アドレスに登録する
9)	ジャンプベクタテーブルアドレスへジャンプテーブルデータを展開する
10)	ジャンプベクタテーブルのデータアドレスをジャンプベクタテーブル参照アドレスへ登録する
11)	システム設定値をRAMへ展開する（サーボ動作開始）
	A) EEPROMからプログラムを起動するオプションをONにする
	B) サーボモーター（接続機器）との通信を開始するオプションをONにする
	C) サーボモーターの動作終了時の合図を送るオプションをOFFにする
	D) ベクタジャンプを有効にするオプションをONにする
	E) その他はHTH4の設定通りでよい
12)	タイマーループを使って、ちょっと待つ
13)	全てのサーボモーターをホールドモードにする
14)	サーボモーターを初期値(スタートアップポジションまたはトリムポジション)へ移動する
15)	メインループ開始
	A) 緑LEDをON、ジャンプベクタを有効
	B) PIOを入力に変更
	C) 優先モーション（未登録時および条件を満たさない場合は何もしない）
	D) PIOを出力に変更
	E) メインループの先頭へ戻る（A～Eを繰り返す）