

このソフトウェアは、RCB-4 を使って ICS3.0 対応サーボの ID 番号を書き換えるためのものです。
ご使用に当たっては、このマニュアルの使用方法並びにご注意をお読みください。

ご注意

このソフトウェアは、RCB-4 をお持ちのお客様に製品付属または、弊社ウェブサイトで購入していただくことが出来るものです。近藤科学は、上記目的の使用に限りフリーソフトウェアとして提供いたしますが、上記以外の使用並びに、リバースエンジニアリングについては、固くお断らせていただきます。また、ご使用に当たって生じた結果についてはいかなることも、近藤科学はその責を負いませんのであらかじめご了承ください。

動作環境

- Microsoft Windows XP SP2 以降が正常に起動、動作するパーソナルコンピューター。
- ソフトウェアが CD-ROM などのメディアで提供されている場合には、CD-ROM ドライブなど対応するドライブ。
- RCB-4 およびそのソフトウェアが正常に使用できること（インターフェースとしてシリアル USB アダプター HS が必要です）。

インストール

特にインストーラなどはありませんので、適当な場所にコピーしてご使用ください。

接続

電源は RCB-4 を含むロボットキットの付属バッテリーまたは、仕様に適合するものを使用し、パソコンとシリアル USB アダプター HS および、RCB-4 を接続してください。RCB-4 の SIO 端子には、SIO1 ～ SIO4 のいずれかに、ID 書き換えを行うサーボを 1 個だけ接続してください。

使用方法

ソフトウェアを起動すると下のようなウィンドウが表示されます。



1. COMM の項目は、シリアル USB アダプター HS に割り当てられた通信ポートの番号を指定します。
2. 読み取りボタンを押すとサーボ ID と通信速度が表示されます。
3. ID を変更する場合にはサーボ ID を変更します。通信速度を変更する場合にはこちらも変更してください。
4. 書き込みボタンを押します。「書き込み成功」と表示されれば書き込みが成功しています。
5. 読み込みボタンでサーボ設定を読み込んだ後や、書き込みを実行した後にポジション変更スライダーを左右に動かすと、ポジション（サーボモーターの軸の角度）を変えることができます。
6. ポジション入力欄に数値（3500 ～ 11500、ニュートラル（中心位置）は 7500）を入力してエンターキーを押してもポジションを変えることができます。ポジション入力欄をダブルクリックするとニュートラルへ移動します。
7. モニタボタンを押すと別ウィンドウが表示され、本ソフトウェアから RCB-4 に実際に送られるコマンドが表示できます。通常は使いません。

IDW を使用後に RCB-4 を使うためには、RCB-4 の電源を入れ直してください。