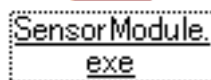


センサーコントローラー RSC-1 は、RCB-1 に接続して外部の各種センサーで検出した値に応じたモーションを実行させるための割り込みコントローラーです。接続したセンサー類の識別値と、その値をトリガーとして実行させるための設定は、あらかじめ、センサーコントローラーで行う必要があります。

この設定は、RSC-1 のパーソナルコンピュータを接続することによって行います。

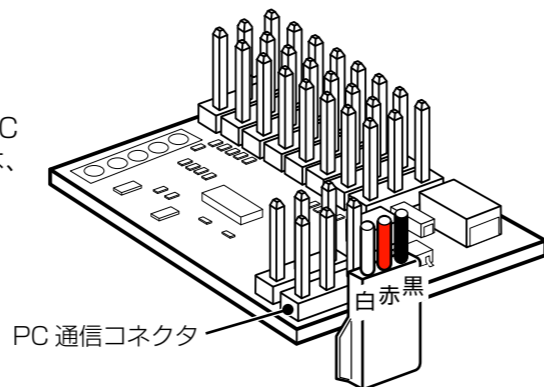
使用する為の準備



ソフトウェアは、インターネット上の弊社ウェブサイトからダウンロードされたかと思えます。ダウンロードしたファイルは、ハードディスクのなかにフォルダを作ってその中にコピーしてください。CD-ROM など、外部から書き込みができないメディアなどから、このプログラムを起動した場合、正常にご使用いただけません。

RSC-1 とパソコンとの接続は、右の図にある PC 通信コネクタに「ICS-PC インターフェイス 2」を接続します。(このインターフェイスは、KHR-1 又は、RCB-1 に標準で付属しているものです。)

また、これ以外のコネクタ (RCB-1 との接続) は、RSC-1 の取り扱い説明書をご覧になって行ってください。



RCB-1 の電源スイッチは、制御部分のみの断続を行う仕様となっています。RCB-1 の電源コネクタに電源 (ニッカド) を接続した時点で、RSC-1 や、その他の接続されたサーボなどへ電源が供給されることとなりますので、コネクタなどのショートにご注意ください。

ソフトウェアの起動



パソコン側から設定を RSC-1 へ書き込みます。現在設定を行っている内容が書き込まれます。

現在の RSC-1 の設定内容を読み出します。また、設定内容以外に、接続されているセンサー類の信号の値も同時に読み込まれて、ADC の欄に表示されます。

ソフトウェアを起動すると左のようなウィンドウが開きます。

RSC-1 では、4 個のセンサーの接続が可能です。設定ソフトウェア上では、接続した 4 個までのセンサーに関する設定を個別に行えるようになっています。

センサーの設定以前にその他の設定を先に行っておく必要があります。

■ 232C ポート COMM COM1

パソコン側で使用する 232C ポートの番号を指定します。USB 変換アダプターなどをご使用の場合には、注意が必要です。

■ RCB-1 の ID 設定

ID1 OFF
ID2 OFF

接続する RCB-1 の ID 番号を指定します。通常は、ID0=0、ID1=1 を指定します。

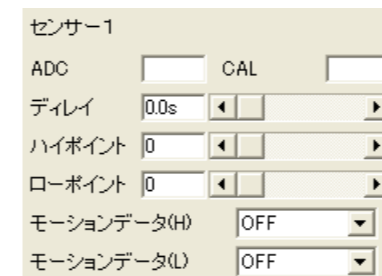


RSC-1 の設定を初期化します。接続されている RSC-1 の設定内容が、初期設定の狂態に戻ります。



終了ボタンです。ソフトウェアを終了します。

センサーの値による設定



設定ソフトウェアには、RSC-1 に接続可能な 4 個のセンサーに対応した左のような設定項目があります。

ADC：ソフトウェアの読み込みボタンを押したときに接続されているセンサーの出力値を表示します。8 ビット数値を 10 進で表示します。(最小 0、最大 255) ここで確認した数値を元に、ハイとローの判定が行われます。

CAL：キャリブレーション値。電源が入った直後に設定されたセンサー出力の初期値を表示します。

ディレイ：センサーの値が変化後実際に動作出力を行うまでのセンサー値の最低保持時間を設定します。保持時間内に設定値から外れると、再計測されます。

ハイポイント：センサーの値の大きい方の設定値です。この値をセンサーの出力値が超えると、モーションデータ(H)で指定したデータを実行します。設定数値は CAL の値から 255 までの数値です

ローポイント：センサー値の小さい方の設定値です。この値をセンサー出力が下回ると、モーションデータ(L)が実行されます。

以上の設定はセンサー 1 のみについて述べましたが、ソフトウェア上では、RSC-1 で使用できる 4 個のセンサーごとに設定ができるようになっています。

動作確認

設定を行ったら、必ず、動作テストを行ってください。

センサーコントローラーで指定したモーションは、RCB-1 上では、無線コントローラーなどによるモーション実行に対して優先して実行されます。

例えば、G センサーなどを接続して、転倒の検出、自動起き上がりなどでは有効に使用することが出来ます。その反面、取り込むセンサーから入力される値の検証が不十分だと、想定しない状況で指定モーションを実行することも起こる可能性があります。

弊社から発売している ロボット用加速度センサー「RAS-1」の接続は、動作確認済みです。

その他の設定

SensorModule.EXE では、RSC-1 上での動作設定を行いますが、実際に使用する場合には、接続した RCB-1 側での設定 (モーション作成ソフトウェア HeratToHeart での操作) が必要になります。この説明書以外に、RSC-1 本体付属の説明書および、HeartToHeart の操作説明書も合わせてごらんください。

使用許諾説明

このソフトウェアは、近藤科学が発売する、センサーコントロールボード「RSC-1」をご使用の場合に、無償で提供されるものです。法律上の諸権利および著作権については、近藤科学株式会社にありまますので、無断での転載、掲載およびリバースエンジニアリングなどの改版、改造については禁止させていただきます。

※この説明書の無断、転載、引用を禁じます。 ※内容については、予告無く変更される場合があります。

〒116-0014 東京都 荒川区東日暮里 4-17-7

TEL 03-3807-7751(代) 03-3807-7648(サービス部)

土日祝祭日除く 9:00 ~ 12:00 及び 13:00 ~ 17:00



近藤科学株式会社