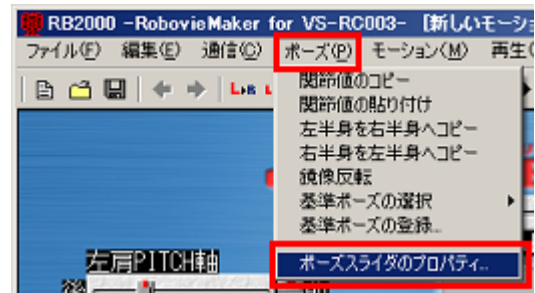


## RB2000 19 軸化セット

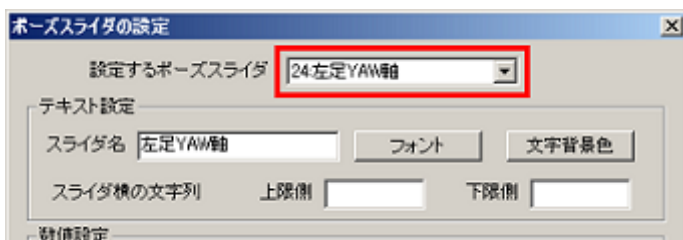
### RobovieMaker による軸追加の設定について

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。

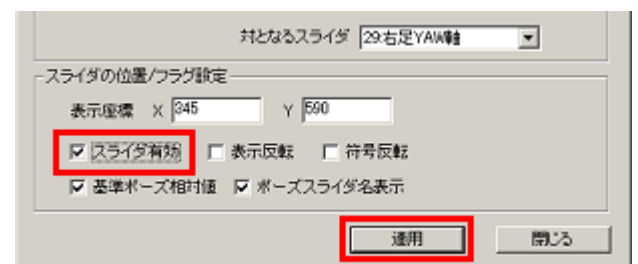
1. メニューの「ポーズ」「ポーズスライダのプロパティ」をクリックしてください。クリックするとポーズスライダのプロパティダイアログを開きます。



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 24 番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。



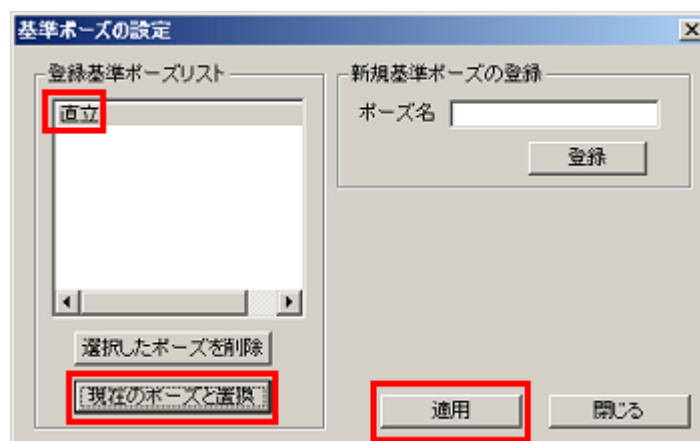
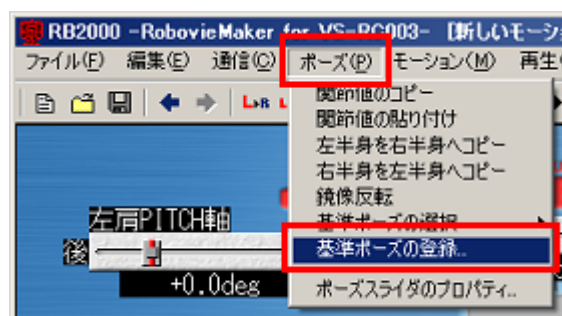
4. この操作を以下のポーズスライダ全てに行なってください
  - ・ 06:右大腿 ROLL 軸      00:左大腿 ROLL 軸
  - ・ 21:右肘 PITCH 軸      15:左肘 PITCH 軸
  - ・ 29:右足 YAW 軸      24:左足 YAW 軸（先ほど設定済のポーズスライダ）

21,15 番のポーズスライダは「肘 PITCH」という名前ですが、特に問題ありません。

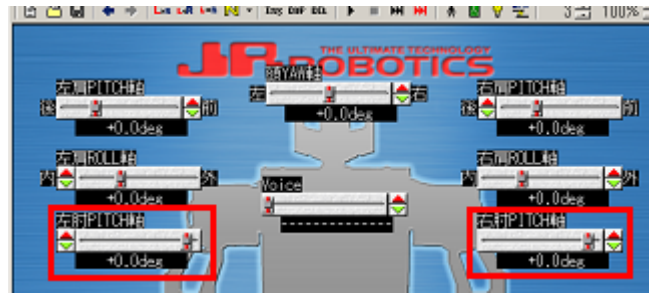
5. 次に、肘 ROLL 軸の基準ポーズの変更を行ないます。ポーズエリアより、21 番のポーズスライダを+90.0deg に、15 番のポーズスライダを-90.0deg に設定してください。このとき、それ以外のポーズスライダの値は絶対に変更しないでください。変更した場合は、ツールバーの **N** ボタンをクリックして、全てのポーズを基準ポーズに戻してから、もう一度 21 番、15 番のポーズスライダを設定してください。





メニューより「ポーズ」「基準ポーズの登録」をクリックして、基準ポーズの登録ダイアログを開いてください。ダイアログが開いたら「登録基準ポーズリスト」の最上部の項目(「直立」)をクリックし、続いて「現在のポーズと置換」をクリックしてください。ボタンをクリックしたら、「適用」をクリックしてからダイアログを閉じてください。



6. 基準ポーズを設定変更したら、追加したポーズスライダを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）。

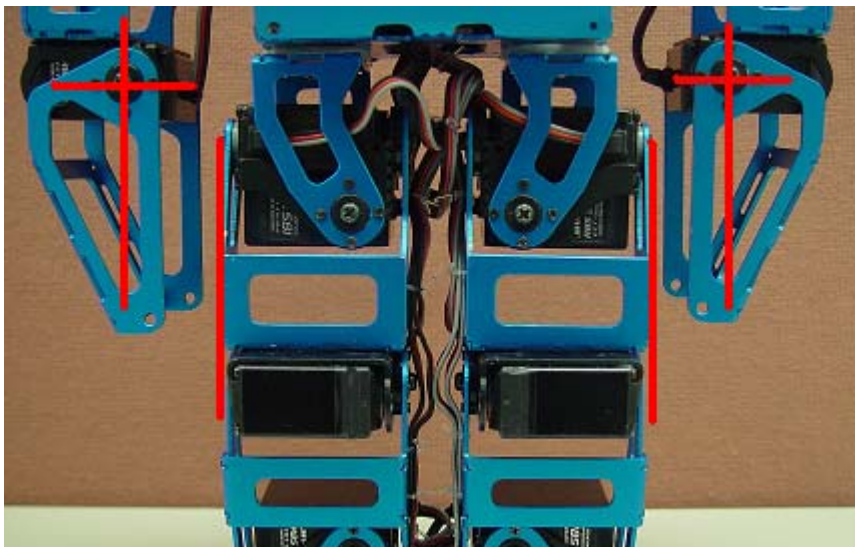


7. PC にロボットを接続し、メニューの「通信」「オンライン」、及びツールバーの  ボタンをクリックして、RobovieMaker から通信を開始してください。通信を開始したら、**モータロック及び指の挟みこみに充分注意し**、メニューの「通信」「サーボモータ ON」、及びツールバーの  ボタンをクリックして、サーボモータを ON にしてください。

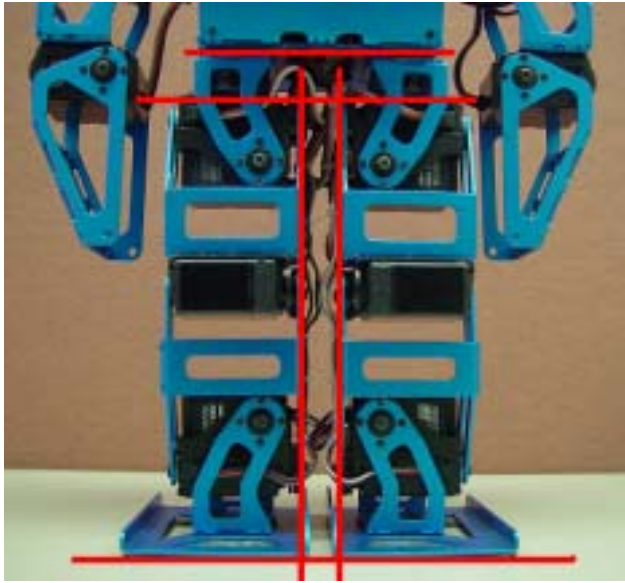


8. サーボモータを ON にしたら、下写真を参考にサーボモータの位置補正を行ってください。なお、位置補正作業中は常にモータロックに気をつけ、1 分ごとに各サーボモータを手で触って温度を確かめ、熱くなっているときはサーボモータを OFF にしてサーボモータが冷えるまでロボットを休ませてください。

### 肘 ROLL 軸



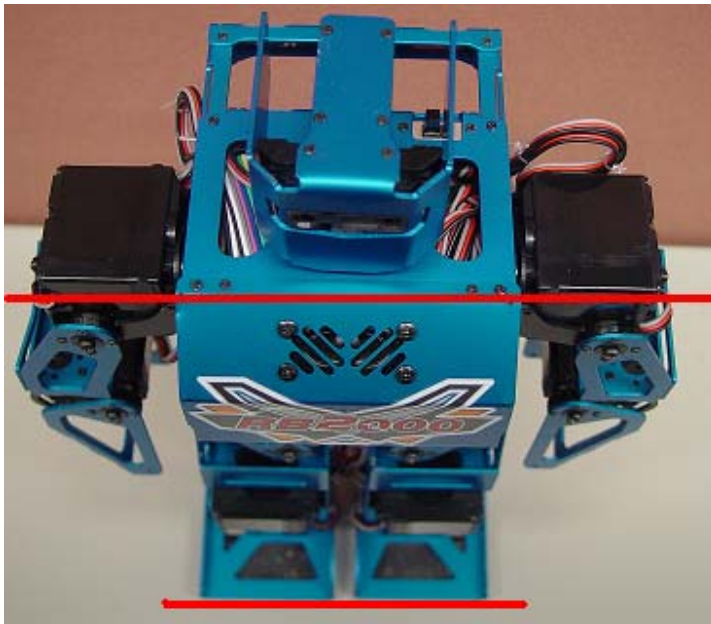
手首が地面に対して垂直になるように調整してください。  
腿と手先のフレームの線を平行にするのを目安にしてください。



### 大腿 ROLL 軸

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。



### 大腿 YAW 軸

左右の足のつま先が一直線になるように、また、胴体の線と脚のつま先が平行になるようにあわせてください。

以上で設定は完了です。

(2006.2.20)