



Robovie-NANO

ジャイロ加速度センサ拡張ボード
の取り付け

ver.1.00



ヴイストーン株式会社
株式会社国際電気通信基礎技術研究所

目次

1.	パーツリスト	3
2.	取り付け	4
3.	設定の確認	7

1. パーツリスト

以下の部品がそろっているか確認してください

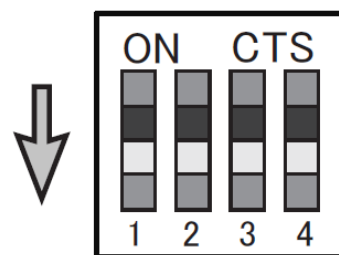
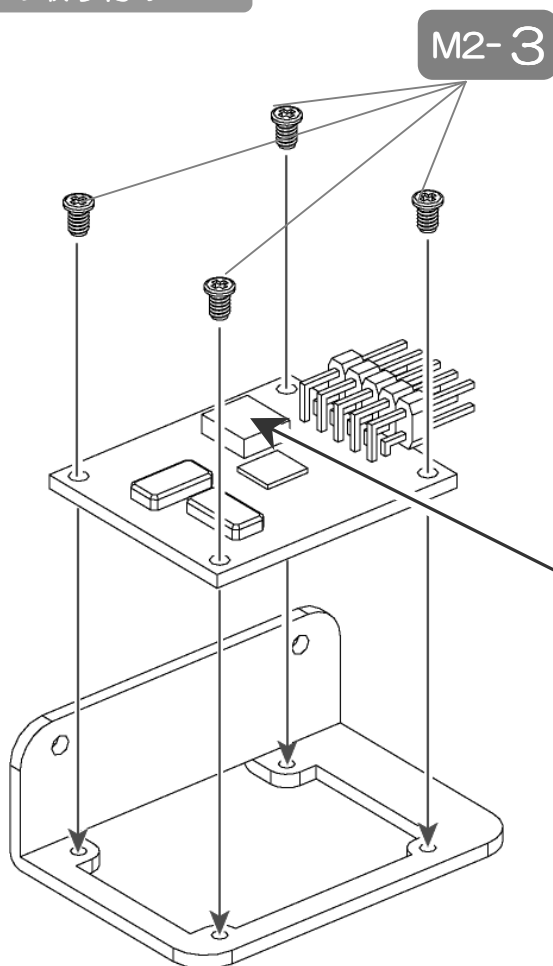


ジャイロ/加速度センサ拡張ボード単品販売、または Robovie-nano スペシャルセットに含まれる以下の部品も使用します。(単品販売品の場合、「IXBUS 接続ケーブル作成説明書」を参考にフラットケーブルを 70mm で作成してください)



2. 取り付け

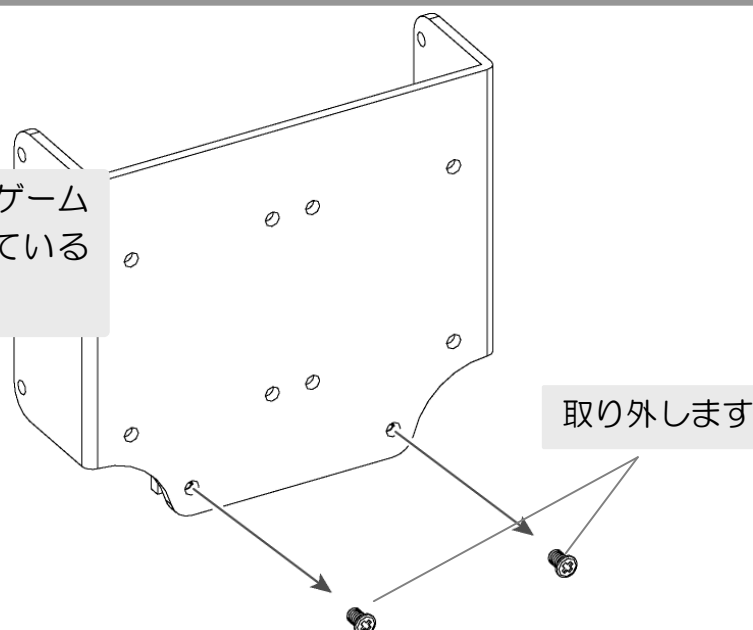
VS-IX001 の取り付け



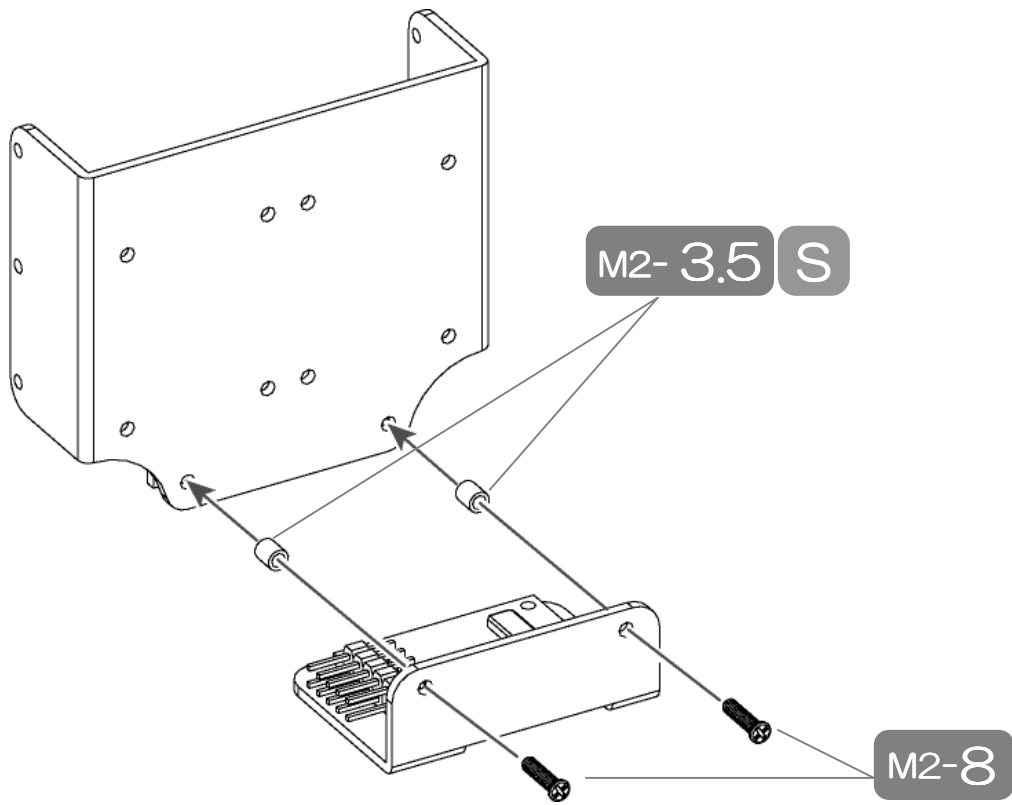
⚠️ すべてOFFにします

ネジの取り外し

背面カバーを取り外した後、ゲームパッド変換コネクタをとめているネジ2本を取り外します。



フレームへの取り付け

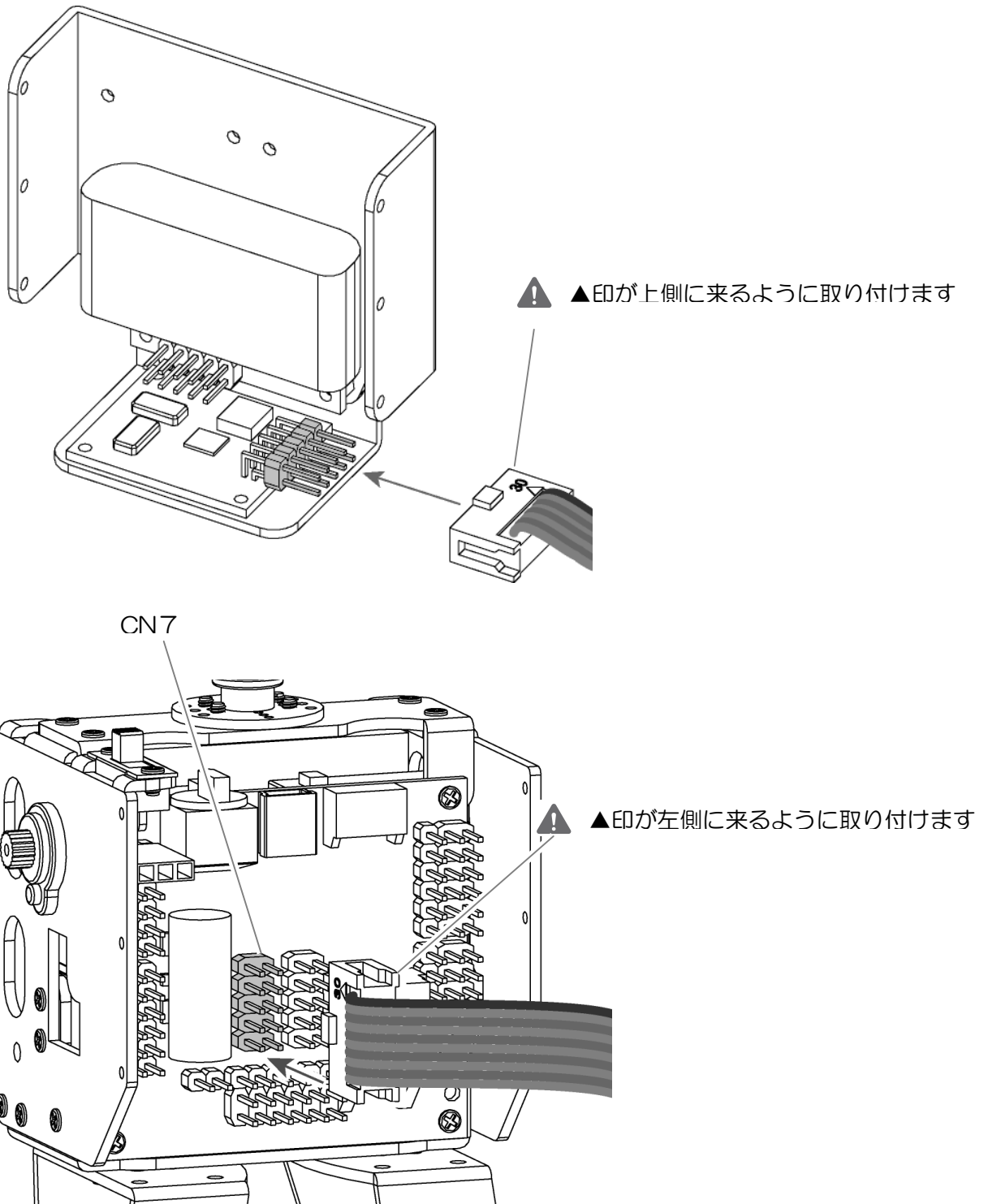


絶縁処理

ゴムシートを貼り付けます。



配線

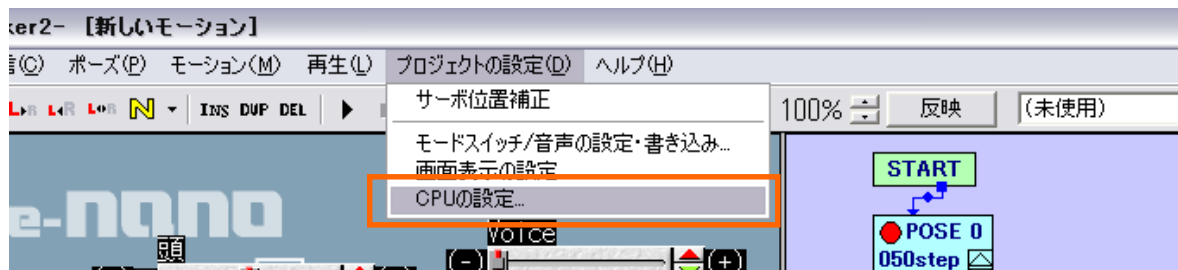


カバーの取り付け

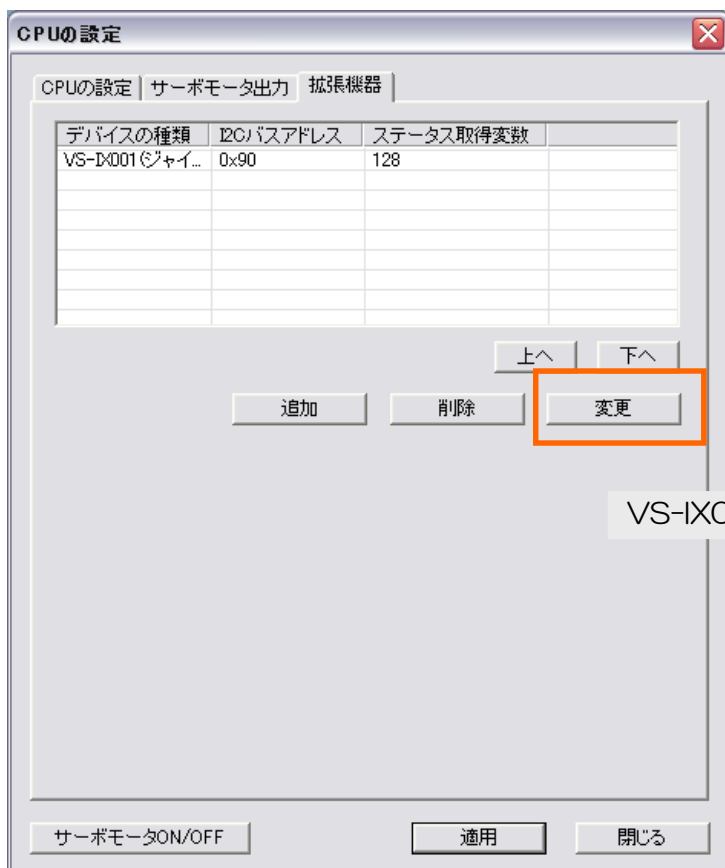
Robovie-nano 組立てマニュアルの 3-9 前後カバーの取り付けを参考に背面カバーを取り付けてください。

3. 設定の確認

PC とロボット本体を USB ケーブルで接続し、Robovie-Maker2 を起動します。
通信ボタンを押して、ツールバーのプロジェクトの設定>CPU の設定を押し、CPU の設定ダイアログを表示させます。

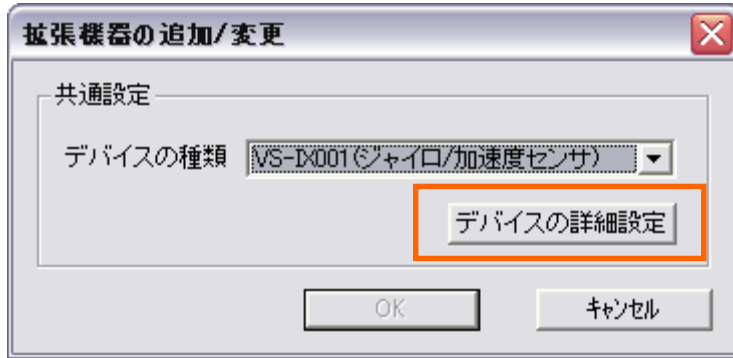


拡張機器のタブを開き、以下のように VS-IX001 が登録されていることを確認します。
(登録されていない場合、VS-IX001 取扱説明書を参考に登録してください)

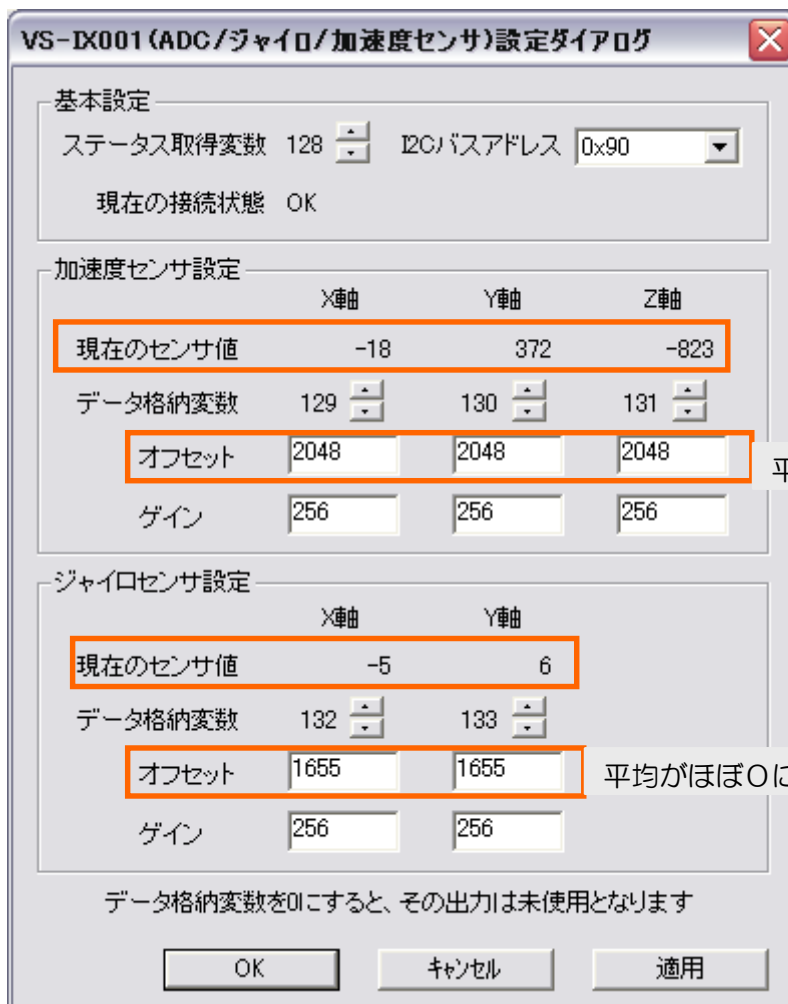


VS-IX001 を選択後、「変更」ボタンを押します。

拡張機器の追加/変更ウィンドウで、VS-IX001 を選択し、デバイスの詳細設定を押します。

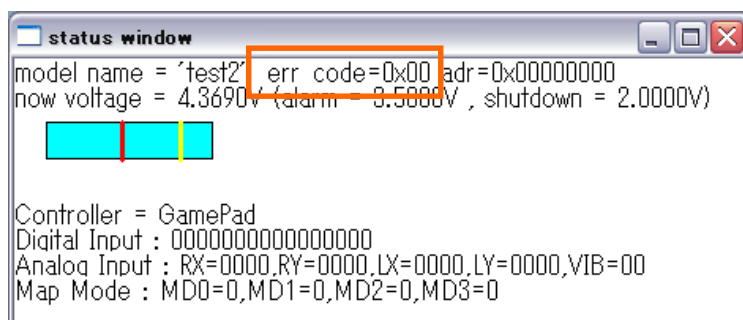


センサ値が（目視での）平均がほぼ0になるようにオフセットを調整します。
加速度センサ X軸、Y軸、ジャイロセンサ X軸、Y軸は「直立」の状態、
加速度センサ Z軸は「横に寝かせた」状態で調整します。



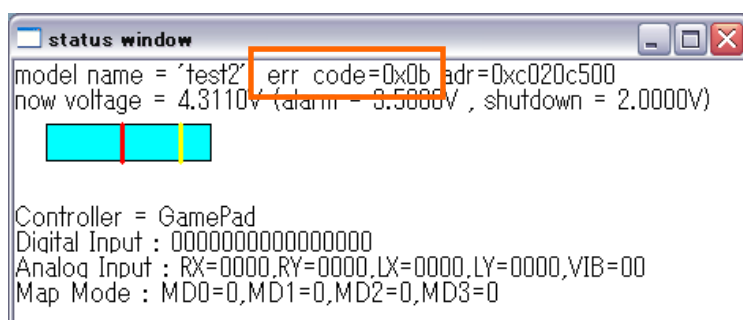
調整が完了したら「OK」を押し、VS-IX001 設定ダイアログ、拡張機器の追加/変更ウィンドウ、CPU の設定を閉じます。

登録されている状態で、ステータスウィンドウのエラーコードが0x00であれば設定は完了です。



以下のようにエラーコードが0x00以外の場合、接続、設定に問題があります。

「VS-IX001 取扱説明書」p.15の「4. トラブルシューティング」で問題を確認してください。



Robovie-nano ではジャイロ/加速度センサ拡張ボードを搭載する前提で設定が行ってありますので、接続するだけで動作させることができます。

モードスイッチ 3 番にジャイロ/加速度センサ拡張ボードを搭載した状態で動作する操作マップが書き込まれています。通常の間操作マップとの変更点は以下 2 点です。

- ・足首ロール軸にジャイロのフィードバックがかかっており、歩行が安定する。
- ・加速度センサにより自動的に転倒を検出し起き上がる

お問い合わせ先

ヴイストーン株式会社

〒555-0012 大阪市西淀川区御幣島 2-15-28

TEL : 06-4808-8701 FAX : 06-4807-8702

e-mail : infodesk@vstone.co.jp URL : <http://www.vstone.co.jp/>