

# ロボット用小型CPUボード「VS-RC003/VS-RC003HV」変数一覧表

ウイストン株式会社 (2014.4.11)

※本ドキュメントの内容は、RobovieMaker2 1.0.0.11 (Release13)、ファームウェア リビジョン18以降の場合においてのみ有効です

「概要」欄の色の説明	
ユーザが使用目的を変更することができない変数	（ピンク色）
ユーザが使用目的を変更できるが、メーカーが推奨する使用目的を定義されている変数	（黄色）
使用目的を定義されておらず、自由に設定できる変数	（水色）

変数番号	概要	R/W	備考
0	ポーズスライダ0番の値 サーボモータCN1-1への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
1	ポーズスライダ1番の値 サーボモータCN1-2への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
2	ポーズスライダ2番の値 サーボモータCN1-3への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
3	ポーズスライダ3番の値 サーボモータCN1-4への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
4	ポーズスライダ4番の値 サーボモータCN1-5への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
5	ポーズスライダ5番の値 サーボモータCN1-6への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
6	ポーズスライダ6番の値 サーボモータCN2-1への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
7	ポーズスライダ7番の値 サーボモータCN2-2への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
8	ポーズスライダ8番の値 サーボモータCN2-3への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
9	ポーズスライダ9番の値 サーボモータCN2-4への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
10	ポーズスライダ10番の値 サーボモータCN2-5への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
11	ポーズスライダ11番の値 サーボモータCN2-6への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
12	ポーズスライダ12番の値 サーボモータCN3-1への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
13	ポーズスライダ13番の値 サーボモータCN3-2への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
14	ポーズスライダ14番の値 サーボモータCN3-3への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
15	ポーズスライダ15番の値 サーボモータCN3-4への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
16	ポーズスライダ16番の値 サーボモータCN3-5への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
17	ポーズスライダ17番の値 サーボモータCN3-6への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
18	ポーズスライダ18番の値 サーボモータCN4-1への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
19	ポーズスライダ19番の値 サーボモータCN4-2への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
20	ポーズスライダ20番の値 サーボモータCN4-3への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
21	ポーズスライダ21番の値 サーボモータCN4-4への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
22	ポーズスライダ22番の値 サーボモータCN4-5への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
23	ポーズスライダ23番の値 サーボモータCN4-6への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
24	ポーズスライダ24番の値 サーボモータCN5-1への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
25	ポーズスライダ25番の値 サーボモータCN5-2への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
26	ポーズスライダ26番の値 サーボモータCN5-3への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
27	ポーズスライダ27番の値 サーボモータCN5-4への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
28	ポーズスライダ28番の値 サーボモータCN5-5への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
29	ポーズスライダ29番の値 サーボモータCN5-6への出力	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
30	ポーズスライダ30番の値 音声への出力	R	出荷時の補間タイプは「3:遷移前同期切替」に設定
31	ポーズスライダ31番の値 VS-IX001(ジャイロ/加速度センサ拡張ボード) ジャイロセンサX軸ゲイン	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
32	ポーズスライダ32番の値 VS-IX001(ジャイロ/加速度センサ拡張ボード) ジャイロセンサY軸ゲイン	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
33	ポーズスライダ33番の値 VS-IX004(LED拡張ボード) DUTY0	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
34	ポーズスライダ34番の値 VS-IX004(LED拡張ボード) DUTY1	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
35	ポーズスライダ35番の値 VS-IX004(LED拡張ボード) PCS0	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定
36	ポーズスライダ36番の値 VS-IX004(LED拡張ボード) PCS1	R	出荷時の補間タイプは「1:三次曲線補間」に設定







241	コントローラのボタン入力の状態1	R/W	
242	コントローラのボタン入力の状態2	R/W	
243	ゲームパッドへのバイブレーション時間	W	
244	ゲームパッドのアナログスティックの値(右側左右)	R/W	-128~+127
245	ゲームパッドのアナログスティックの値(右側前後)	R/W	-128~+127
246	ゲームパッドのアナログスティックの値(左側左右)	R/W	-128~+127
247	ゲームパッドのアナログスティックの値(左側前後)	R/W	-128~+127
248	ゲームパッド: SELECT+△□○×ボタンの入力状態 ProBo: SW1の入力状態	R	コントロール操作時におけるマップの番号に相当
249	ProBo: SW2の入力状態	R	
250	ゲームパッドのアナログ入力のON/OFF ProBo: SW3の状態	R	
251	ゲームパッド: SELECT+STARTの入力状態 ProBo: SW4の入力状態	R/W	コントロール操作時はサーボモータのON/OFFに相当 OFF=0、ON=1
252	サーボモータのイネーブルタイム	W	
253	モーションビジョ	R	操作マップ時に、現在アイドル中か否かを表すフラグ アイドル中=1、アイドル以外でのモーションを再生中=0
254	フリーランカウンタ(増加)	R/W	0x7fffより小さい時、毎フレーム1増加する変数。ロボット起動時は0。
255	フリーランカウンタ(減少)	R/W	0x0000より大きい時、毎フレーム1減少する変数。ロボット起動時は0。