

【取扱説明書】 エレボットの動きを作る

Ver1.0.0



| 1. | | はじ | こめに | 1 |
|----|------|----|-----------------|----|
| 1 | . 1 | | 本製品を扱う上での注意 | 1 |
| 1 | . 2 | | 遊ぶ前の注意 | 1 |
| 1 | . 3 | | 使用上のお願い | 2 |
| 1 | . 4 | | 動きを作る上での確認 | 2 |
| 2. | | 準備 | · | 3 |
| 2 | . 1 | | ソフトウェアのインストール | 3 |
| 2 | . 2 | | 制御回路とパソコンの接続 | 7 |
| 2 | . 3 | | ソフトウェアの起動 | 9 |
| 3. | | プロ | リジェクト | 10 |
| 3 | . 1 | | プロジェクトの作成 | 10 |
| 3 | . 2 | | プロジェクトの起動 | 13 |
| 4. | | 画面 | īの説明 | 14 |
| 5. | | 初期 | 設定 | 15 |
| 5 | . 1 | | 通信開始 | 15 |
| 5 | . 2 | | サーボモータの起動 | 15 |
| 5 | . 3 | | トリム調整 | 16 |
| 5 | . 4 | | データの書き込み | 18 |
| 6. | | τ- | -ションの作成 | 20 |
| 6 | 5. 1 | | モーション作成の基本的な考え方 | 20 |
| 6 | i. 2 | | モーションの新規作成 | 21 |
| 6 | . 3 | | ポーズの作成 | 21 |
| 6 | . 4 | | ポーズブロックの追加 | 22 |
| 6 | 5. 5 | | ポーズブロックの削除 | 23 |
| 6 | 6. 6 | | ポーズブロックの接続・解除 | 23 |
| 6 | 5. 7 | | ループブロックの追加 | 24 |
| 6 | . 8 | | モーションの再生・停止 | 25 |
| 6 | . 9 | | モーションの保存 | 25 |
| 6 | i. 1 | 0. | モーションの読み込み | 25 |
| 7. | | 操作 | ■マップの作成 | 26 |
| 7 | . 1 | | モーションの登録 | 26 |
| 7 | . 2 | | アイドリングモーションの設定 | 28 |
| 7 | . 3 | | キャンセルの設定 | 29 |
| 7 | . 4 | | 操作マップの保存 | 30 |
| 7 | . 5 | | 操作マップの書き込み | 32 |
| 7 | . 6 | | 操作マップの読み込み・編集 | 32 |

| 7.7. | 操作マップ作成後の遊び方 | 33 |
|------|--------------|----|
| 8. | 音声データの登録 | 34 |
| 9. | スピーカーの音量 | 35 |
| 10. | バッテリーアラーム | 36 |
| 11. | お問い合わせ | 37 |
| 12. | 更新履歴 | 38 |

1. はじめに

1.1. 本製品を扱う上での注意

保護者の方へ 必ずお読みください <u>本製品は玩具ではありません。</u>お子様が取り扱う場合、必ず保護者監視のもとでご使用くだ さい。 小さな部品があり、誤飲・窒息の危険があります。十分注意してください。 本製品には電子部品・電波を発する部品を使用しています。ペースメーカーをご使用の方に 近づけないでください。 本製品を濡らしたり、湿度の高い場所や結露が発生する場所で使用・保管をしたりしないで ください。 工具を使用する場合、ケガに十分注意してください。 本製品の分解や改造は自己責任で行ってください。故障や感電、発火の恐れがあります。 電子回路に導通性のあるものが触れないようにしてください。ショートした場合、故障や発 火の恐れがあります。 本製品は動作中や調整中に予期せぬ動作をする場合があります。動作中の本製品には触れ ず、完全に動作を停止してから触れるようにしてください。指などを挟み、ケガをする恐れ があります。 コネクタは極性を確認し、正しく挿入してください。間違えた場合、故障や発火の恐れがあ ります。 ケーブルを抜く際、コネクタ部を持って引き抜いてください。ケーブルを引っ張るとコネク タから抜け、故障や感電、発火の恐れがあります。 電池の+-の極性を確認し、正しくセットしてください。間違えた場合、故障や発火の恐れ があります。 廃棄する場合、自治体の処理条件に従ってください。

● その他、本書に書かれている注意事項を良くお読みください。

1.2. 遊ぶ前の注意

本製品を動かしているときの振動で、<u>ネジが緩んでくる可能性があります</u>。特にバトル等の激しい動 きを行うと、ネジが緩みやすくなります。<u>遊ぶ前には必ずネジの緩みがないか確認してください</u>。制御回 路を固定しているネジが緩んだ場合、回路に接触してショートする可能性があります。

1.3. 使用上のお願い

- 本製品の特性上、組み立てた後の動作に関しては、全てを保証するものではございません。
- 性能向上のために、予告無く仕様を変更させていただく場合があります。
- 本製品の金属部品は、ケガ防止のためにバレル研磨による簡易バリ取りを行っているため、表面に細かな擦り傷が発生します。
- 本製品には 3D プリンタにより造形した部品を使用しています。3D プリンタの特性上、品質に影響の 無い程度の凹凸や個体差が生じます。
- 充電式ニッケル水素電池のご使用をお勧めします。

1.4. 動きを作る上での確認

本製品は「RobovieMaker2」(以下ソフトウェアと略します)というパソコン用ソフトウェアを使用して初期設定や動きの作成を行います。基本的なパソコンの知識を理解した上でご使用ください。

ソフトウェアを実行するには、以下の条件を満たすパソコンが必要です。

- OS : Windows2000/XP/Vista/7/8/8.1/10
- CPU: Pentium-Ⅲ以降(1GHz 以上推奨)
- RAM : 128MB
- インターフェース: USB ポート
- 画面サイズ:XGA(1024×768)以上

また、別紙「エレボットで遊ぶ」をよくお読みいただき、本製品の扱い方を理解した上でご使用くだ さい。

※ ソフトウェアの詳しい使用方法は、別紙「RobovieMake2 取扱説明書」をご確認ください。

※ ロボビーメーカーは、㈱国際電気通信基礎技術研究所の登録商標です。

※ <u>その他、本書に登場する製品名、商標、登録商標は、全ての権利が各所有者に帰属するものとしま</u> <u>す。</u>

2. 準備

2.1. ソフトウェアのインストール

弊社ホームページのエレボット専用ページのダウンロード欄から「RobovieMaker2 Release 16」をダ ウンロードしてください。ソフトウェアは ZIP 形式で圧縮されていますので、デスクトップなど所在が 分かりやすい位置に解凍してください。解凍後は下記手順でインストールしてください。

※ Release 16 は管理番号です。ソフトウェアのバージョンアップが行われると番号も変わります。

① インストーラーを実行する

解凍したフォルダにある「RobovieMaker2_Inst_016. exe」を実行してください。



使用許諾契約書の同意

ソフトウェアの使用許諾契約書を確認し、問題がなければ「同意する」にチェックを要れ、「次へ」 をクリックしてください。

| RobovieMaker2 セットアップ | | | |
|---|--------|--------|------|
| 使用許諾契約書の同意 | | | |
| 続行する前に以下の重要な情報をお読みください。 | | | C |
| 以下の使用許諾契約書をお読みください。インストールを続行するに する必要があります。 | はこの契約 | 的書(2同) | 意 |
| 【Robovie Maker 使用許諾契約書】 | | | ~ |
| 当ソフトウェア製品(プログラム・画像・ドキュメント等を含む)をお容 | 様のコンピ | ユータ | |
| で使用する場合は、以下のソフトウェア使用許諾契約にご同意くださ | .). | | |
| ◆第1条 使用権の許諾 | | | |
| 株式会社国際電気通信基礎技術研究所(以下「当社」)は、本契約 | 記載の条件 | 生に従 | |
| い、当ソフトウェア製品に関し、日本国内における以下の権利をお客様 | 巣に対して調 | 許諾し | |
| ます | | | |
| 01当ソフトウェア製品をハードウェアヘインストールする権利 | | | ~ |
| | ᅚᇃ | 18.0 | |
| | | | last |

③ インストール先の指定

デフォルトの設定で問題がなければ、「次へ」をクリックしてください。

| 👹 RobovieMaker2 セットアップ | <u></u> | | × |
|--|----------------|---------|----|
| インストール先の指定 | | | |
| RobovieMaker2のインストール先を指定してください。 | | (| |
| RobovieMaker2 をインストールするフォルダを指定して、 い。 | 「次へ」をクリッ | クしてくださ | Ş |
| 続けるには「次へ」をクリックしてください。別のフォルダーを選択する ください。 | らには「参照」を | ミクリックして | 5 |
| C:¥Program Files (x86)¥RobovieMaker2 | - | 参照(R) | 1 |
| このプログラムは最低 35.2 MB のディスク空き領域を必要とします | ō | | |
| < 戻る(B) 次/ | \(<u>N)</u> > | キャン・ | セル |

④ プログラムグループの指定

デフォルトの設定で問題がなければ、「次へ」をクリックしてください。

| RobovieMaker2 セットアップ | | | · 🗆 | 2.00 |
|---|----------------|----------|------------|------|
| ブログラムグループの指定 プログラムアイコンを作成する場所を打 | 指定してください。 | | G | 上市の |
| セットアップはスタートメニュー | ーにプログラムのショートナ |)ットを作成しま | इ . | |
| 続けるには「次へ」をクリックしてください ください。 | 、、。違うディレクトリを選択 | そするには「参照 | ミ」をクリックして | |
| RobovieMaker2 | | | 参照(R) | |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |

⑤ 追加タスクの選択

デスクトップにソフトウェアのショートカットを作成するために、チェックボックスにチェック入 れ、「次へ」をクリックしてください。

| 👹 RobovieMaker2 セットアップ | | | | | × |
|---------------------------------|------------------|----------|------|--------|----|
| 追加タスクの選択 | | | | | |
| 実行する追加タスクを選択してくだ | だい。 | | | 0 | |
| RobovieMaker2 インストール時(こ) さい。 | 実行する追加タスク | を選択して、「次 | へ」を夘 | ックしてくだ | |
| etanyazo: | | | | | |
| 日 デ スクトップにショートカットを作 | F成する(<u>D</u>) | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |
| | < 戻る(B) | 次へ(N) | > | キャン・ | セル |
| | | | | | |

⑥ インストール

設定内容に問題がないか確認し、「インストール」をクリックしてください。

| RODOVIEIVIAKEIZ (| 295797 | | - | L. | 02/0 |
|---------------------------|-----------------------|------------------|-------------|--------|------|
| インストール準備語 | 完了 | | | | |
| ご使用のコンピュ | レータへ Roboviel | Maker2 をインストールする | 5準備ができました。 | 0 | |
| インストールを続 クしてください。 | 行するには「イン | パストール」を、設定の確認 | 別や変更を行うには「房 | 哀ったクリッ | , |
| インストール先 C:¥Program | : m Files (x86)¥Ri | obovieMaker2 | | ^ | |
| プログラムグル・ RobovieMa | ープ: aker2 | | | | |
| 追加タスク一覧 追加のタス デスクトッ | 記 ク: プにショートカット | ∽を作成する(D) | | | |
| | | | | ~ | 8 |
| < | | | | > | ŝ |
| | | | | | |

⑦ インストール完了

インストールが完了するまでしばらく待ちます。



インストールが完了したら、「完了」をクリックします。



デスクトップにソフトウェアのショートカットが作成されます。



2.2. 制御回路とパソコンの接続

本製品に電池をいれ、付属の USB ケーブルで制御回路とパソコンを接続します。



初めて接続を行うと、パソコンの右下にポップアップが表示され、制御回路の認識が開始されます。 「使用の準備ができました」等のメッセージが出れば認識完了です。

Windows7の場合、スタートメニューの「デバイスとプリンター」をクリックし、開いたウインドウの中から「未指定」を確認してください。「VS-RC003」という項目があれば、パソコンが制御回路を認識しています。



Windows10の場合、スタートメニューの「歯車アイコン」をクリックして、Windowsの設定ウインドウを開きます。「デバイス」を選択し、開いたウインドウの中から「その他のデバイス」を確認してください。「VS-RC003」という項目があれば、パソコンが制御回路を認識しています。

| | Windows の設定 | |
|---|---|--------------------------------------|
| | ・サウンド、通知、電源 町 デバイス Bluetooth、ブリンター、マウス 電話 Android, iPhone のリンク 定 画面、色 アブリ アンインストール、既定信、オブション スカウント アンウント、メール、同時、磁場、家 | ネットワー: Wi-Fi、機内 時刻と言: 音声認識、 |
| ● ● ■ ● ▶ P ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ■ ■<td>の廃範 が 酸単操作 DVR、プロードキャスト、 ・ が ・ ガレーター、拡大線、ハイコントラスト の た の この で の 言語、アクセス許可、進 知</td><td>プライパシ 位置情報、</td> | の廃範 が 酸単操作 DVR、プロードキャスト、 ・ が ・ ガレーター、拡大線、ハイコントラスト の た の この で の 言語、アクセス許可、進 知 | プライパシ 位置情報、 |
| ← 設定 命 ホーム 設定の検索 ク デバイス 聞 Bluetooth とその他のデバイス プリンターとスキャナー マウス マウス | <section-header><image/><image/><text><text><text><text><text><text></text></text></text></text></text></text></section-header> | |

2.3. ソフトウェアの起動

デスクトップに作成したソフトウェアのショートカットで起動します。



ソフトウェアが起動すると、最近開いていたプロジェクトが自動で開きます。

初めてソフトウェアを起動した場合、プロジェクトが存在しないため、次のようなウインドウが表示 されます。「OK」をクリックしてください。

| RobovieMaker2 | X |
|--|----------------------------------|
| 起動できるロボットプロジェクトファイル 次に表示されるダイアログより、新しくロ7 してください。 | が見つかりませんでした。 ボットプロジェクトファイルを作成 |
| | ОК |

「新しくロボットプロジェクトを作成する」を選択し、「OK」をクリックしてください。

| コボットプロジェクトの起動選択 | × |
|-----------------------|-------------------|
| ・ 新しくロボットプロジェクトを作成する | |
| ○ 既存のロボットプロジェクトを開く | |
| プロジェクトへのパス | 参照 |
| 過去に使用したロボットから選択 | <u>*</u> |
| ■ 選択したプロジェクトの設定でCPUボー | -ドを初期化する |
| ОК | キャンセル |
| OK | <u>++>tell</u> |

3. プロジェクト

本製品の設定情報や作成した動きなどのデータは「プロジェクト」というまとまりで管理します。プ ロジェクトを作成すると、フォルダがひとつ作成され、その中に必要な情報がまとめられます。

3.1. プロジェクトの作成

初めてソフトウェアを起動した場合、2.3節の手順の後に次のウインドウが表示されます。ツールバ ー「ファイル」→「ロボットプロジェクトの新規作成」から作成することもできます。

| プロジェクトの新規作成 |
|--|
| ロボットの名前 エレボット |
| 他のロボットとの識別を行なうために必要な設定です。 16文字以内の半角英数字を入力してください また、「¥/:**?<>>」の各文字は使えません |
| ブロジェクトの作成場所 |
| C.¥Users¥kaihatsu¥Desktop¥エレボット 参照 |
| ロボットの種類 エレボット 👤 |
| ご購入頂いたロボットの商品名をお選びください。 |
| ☞ CPUボードを初期化する |
| CPUボードのROMに書き込まれているサーボモータなどの設定情報を、 「ロボットの種類」で選択した継種にあわせて上書きします。 |
| |
| (作55気 キャンセル |

● ロボットの名前

任意の名前をつけてください。日本語入力は7文字まで、半角英数字は16文字まで入力できます。

● プロジェクトの作成場所

任意の場所を指定してください。デスクトップを指定するとすぐにプロジェクトにアクセスで きて便利です。

● ロボットの種類

リストの中から「エレボット」を選んでください。

● CPU ボードを初期化する

チェックボックスにチェックを入れてください。

設定が完了したら、「作成」をクリックしてください。

本製品の制御回路が USB ケーブルでパソコンとつながっていることを確認し、<u>リセットスイッチを押</u> してください。リセット後、パソコンが制御回路を再認識してから「OK」をクリックしてください。



| RobovieMa | aker2 |
|-----------|---|
| 4 | CPUボードを初期化します。 CPUボードとPCを接続してCPUボードのリセットボタンを押してくだ さい。 PCがCPUボードを認識して、書き込みを開始できる準備が整ったら「 OK」をクリックしてください。 |
| | OK キャンセル |

- ※ リセットボタンを押すと、制御回路とパソコンの接続が一時的に切断されます。再接続が完了する まで待機してください。
- ※ パソコンのスピーカーから音が出るようになっていれば、切断時と再接続時に音が鳴ります。
- ※ 再接続の確認を行う場合、2.2節を参照してください。

データの書き込みが完了するまでしばらく待ちます。



データの書き込みが完了したら、<u>制御回路のリセットスイッチを押して</u>、「OK」をクリックしてくだ さい。



次のようなウインドウが表示されたら、プロジェクトの作成は完了です。

3.2. プロジェクトの起動

プロジェクトの作成時に指定した場所にロボットの名前のフォルダが作成されています。その中の拡張子「rpj」のファイルがプロジェクトファイルになります。これを起動させることでプロジェクトを開くことができます。

| | | | | | | | x |
|-----------------------------|-----|-----------------------|----------|------------------|-------------------|--------|---|
| - ILTU | × • | | | . ₹ | エレボットの検索 | | P |
| 整理 ▼ ライブラリに追 | 助 🕶 | 共有 👻 書き込む | 新しいフォルダー | | | i≡ • 🗖 | 0 |
| 🔚 最近表示した場所 | * | 名前 | | 更新日時 | 種類 | サイズ | |
| | | 퉬 サンプルモーション | | 2019/03/24 15:16 | ファイル フォル | | |
| 🍃 ライブラリ | | 📙 サンプル音 | | 2019/03/24 15:16 | ファイル フォル | | |
| 📑 ドキュメント | | medit_defpos.ini | | 2019/02/03 14:53 | 構成設定 | 1 KB | |
| ■ ピクチャ | | medit_loadoldmot.ini | | 2006/12/07 12:06 | 構成設定 | 4 KB | |
| ■ ビデオ | | 🗿 medit_map.ini | | 2019/03/01 14:24 | 構成設定 | 12 KB | |
| 1 3 | | 🗿 medit_rom.ini | | 2019/03/24 15:16 | 構成設定 | 18 KB | |
| • ~ - >>> | | 🗿 medit_sld.ini | | 2019/03/24 15:48 | 構成設定 | 32 KB | |
| | | 2 mean_oyonn | | 2019/03/01 14:29 | 構成設定 | 3 KB | |
| 🐳 ホームグループ | | 🖳 エレボット.rpj | | 2019/03/24 15:16 | Robot project fil | 1 KB | |
| 🌉 コンピューター 鑑 Windows (C:) |) | <u>リノノル</u> 新Fマップ.rsc | | 2019/02/21 9:49 | RSC ファイル | 2 KB | |
| 📬 ネットワーク | - | | | | | | |
| 10 個の項目 | | | | | | | |

また、デスクトップに作成したソフトウェアのショートカットを起動させることで、最近開いたプロ ジェクトが自動で開きます。

4. 画面の説明

ソフトウェアのメイン画面は「ポーズエリア」と「モーションエリア」に分かれています。



● ポーズエリア

モーション作成に必要なポーズを決める場所です。ポーズスライダを動かすと対応するサーボモータ が動きます。作成したポーズをモーションエリアに登録します。



● モーションエリア

登録したポーズを実行させる順番や速度を決める場所です。ポーズ以外にも繰り返し処理などの設定 も行えます。

5. 初期設定

5.1. 通信開始

パソコンで本製品を操作する場合、必ず本製品とパソコンの間で通信を確立する必要があります。ツ ールバーにある をクリックして、通信を開始します。通信が確立すると、次のようなウインドウが 表示されます。



5.2. サーボモータの起動

起動していないサーボモータは脱力していますので、手で動かせる状態です。本製品を動かすため に、サーボモータを起動させる必要があります。ツールバーにある 💡 をクリックして、サーボモータ を起動します。



本製品の基本姿勢(ホームポジション)は直立した状態ですが、組み立てを行った直後は腕や足が若干 曲がった状態になる場合があります。これはサーボモータの個体差や組み立て時のゆがみなど、さまざ まな要因で起こります。これを補正し、きれいな姿勢で直立できるようにすることを「トリム調整」とい います。



ッールバーにある[№]をクリックして、サーボモータが直立の姿勢(ホームポジション)になるように、 ポーズスライダの値を変更します。(ソフトウェアを起動してからポーズスライダを動かしていなければ 変化は起きません)

その後、ポーズスライダを操作して、本製品がきれいに直立した姿勢になるように調整します。調整が 完了したら、ツールバーにある * をクリックして、補正値を記録します。

次のようなウインドウが表示されたら「はい」をクリックしてください。



補正値を記録する際に、サーボモータが一時的に停止します。本製品は手で支えなくても自立しますので支える必要はありません。「OK」をクリックしてください。

| RobovieMa | aker2 | SP-1 | | x |
|-----------|----------------------------------|-----------------------------|-------------------------|---|
| A | 安全のため、全て ロボットが転倒れ クしてください。 | てのサーボモータをOFF などしないよう、手で支 | にします。 えるなどして「OK」をクリッ | |
| | | | ОК | |

次のようなウインドウが表示されたら「OK」をクリックしてください。



ここまでの操作で、補正値を記録することは出来ましたが、制御回路の一時記憶領域に記録しただけ ですので、電源を切ってしまうと値が失われてしまいます。次節の操作を行って、補正値を制御回路に覚 えさせる必要があります。

5.4. データの書き込み

トリム調整を行ったときの補正値やスピーカから鳴らす音データ、コントローラで操作するためのデ ータを制御回路に書き込みます。

ツールバーにある Septendent Septendent

「すべて上書き」が選択されている状態で「書き込み実行」をクリックします。

| 番号 | ファイル名 | 内容 | | 番号 | ファイル名 | サイズ | |
|----------------|---------------------------------------|---------------------------|---|------------------------------|-------------------------------------|-------------------------|----|
| 0 | サンプル操作マップ | 操作マップV2 | | V 1 | 歩<1.wav | 18246 byte | |
| 1 | | | | 2 | 歩<2.wav | 17730 byte | |
| 2 | | | - | ☑ 3 | バンチ1.wav | 28282 byte | |
| 4 | | | - | ☑ 4 | バンチ2.wav | 23282 byte | |
| 5 | | | | ▼ 5 | バンチ3.wav | 17190 byte | |
| 7 | | | | 6 | | | |
| 8 | | | | 7 | | | |
| 9 | | | | 1.21.8 | | | |
| ン 新規 ーショ | ・ 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 | 削除 編集 36 / 424956 byte | | עד <u>יר</u> זייע דייע | レ割り当て 前順 otal:104730 byte(2546 | 涂 武职 90 byte remain) | ŧ. |

次のようなウインドウが表示されたら「はい」をクリックしてください。



データの書き込みが行われます。

| 0/10 10 000 | JECK! | |
|-------------|------------|-------|
| OPUヘモーション | ・音声両方の設定を書 | き込み中… |
| | | |
| | | |
| | | |
| | 閉じる | 中止 |

データの書き込みが完了したら、リセットボタンを押して「OK」をクリックしてください。

| RobovieMaker2 | × |
|--|----------------|
| データの書き込みが完了しました。 CPUボードのリセットスイッチを押して、CPU さい。 | ボードに設定を反映させてくだ |
| | ОК |



引き続きモーション作成を行う場合、5.1節5.2節のように、通信開始とサーボモータの起動を行って から作成を進めてください。

コントローラを使って本製品で遊ぶ場合、<u>USB ケーブルを抜いてからリセットボタンを押してくださ</u> い。その後、別紙「エレボットの遊び方」を参考にしてお楽しみください。

6. モーションの作成

「前に歩く」「右手でパンチする」などの動きのことを「モーション」といいます。モーションの構造 はアニメーションと同じで、複数のポーズ(姿勢)を作成し、一定の時間間隔でそれらのポーズを順に動 かすことで、一つのモーションを作成します。

6.1. モーション作成の基本的な考え方

モーションエリアに「ポーズブロック」を順に並べてモーションを作成します。ポーズブロックは必ず「スタートブロック」から始まり、「エンドブロック」で終わります。全てのブロックは矢印でつな がり、これを「フロー」と呼びます。

ポーズブロックの数値はサーボモータの移動時間です。ポーズブロックをクリックしてマウスホイー ルで変更するか、スピンボタンを押して変更します。数値が少ないほど速くサーボモータが動きます。

最初と最後のポーズブロックは、ホームポジションにします。また、最初のポーズブロックは移動時 間を「001」にします。(コントローラで操作するとき、反応がよくなります)



6.2. モーションの新規作成

ツールバーにある 🖹 をクリックします。

6.3. ポーズの作成

ポーズエリアのポーズスライダを操作してサーボモータを動かし、自由にポーズを決めてください。 「スピーカー」と名前の付いたポーズスライダを操作することで、音声ファイルを選ぶことが出来ます。

ツールバーにある[№]をクリックすると、全てのサーボモータをホームポジションに戻せます。



6.4. ポーズブロックの追加

● ポーズブロックの複製

ッールバーにある[▶]をクリックすると、選択しているポーズブロックの下に<u>同じポーズのポーズブ</u> <u>ロック</u>が追加(複製)されます。マウスカーソルがモーションエリア上にある状態で右クリックすること で、同じことが出来ます。



● ポーズブロックの切り取り・コピー・貼り付け

マウスカーソルがモーションエリア上にある状態で右クリックすることで、選択しているポーズブロ ックのコピーと貼り付けが出来ます。



6.5. ポーズブロックの削除

削除したいポーズブロックを選択した状態で、キーボードの「delete」を押すか、ツールバーにある ^{■■}をクリックすると削除できます。マウスカーソルがモーションエリア上にある状態で右クリックす ることで、同じことが出来ます。



6.6. ポーズブロックの接続・解除

ポーズブロックの青色四角マーク(■)をドラッグすると矢印が伸びます。接続したいポーズブロック の上まで引っ張ってドロップすることで接続できます。



ポーズブロックの青色三角マーク(▼)をドラッグし、モーションエリア上でドロップすることで接続 を解除できます。

6.7. ループブロックの追加

コントローラで本製品を操作する際、「前に歩き続ける」などの動作を行うためには、ループブロックが必要です。

マウスカーソルがモーションエリア上にある状態で右クリックし、ループブロックの追加をクリック することで、選択されているポーズブロックの下にループブロックが追加されます。

ループブロックはポーズブロックと同様に、名前の変更やフローの接続が行えます。



6.8. モーションの再生・停止

ッールバーにある[▶]をクリックすると、作成したモーションを再生します。ループブロックが入って いるモーションの場合、ツールバーで設定されている回数だけループ処理を行います。

ツールバーのオーバーライド値を変更することで、モーション全体でサーボモータの移動時間を変更 できます。「反映」をクリックすると、オーバーライド値が全てのブロックに反映されます。



ツールバーにある ■ をクリックすると、再生中のモーションを停止できます。

6.9. モーションの保存

ッールバーにある[■]をクリックすると、作成中にモーションを保存できます。初めて保存する場合、 次のようなウインドウが表示されます。プロジェクトフォルダ内に保存しておくと、管理が行いやすく て便利です。

| | • | ++ TOMO NON | 免救 | |
|--------------------------|------------------|-------------|-----|---|
| 整理 ▼ 新しいフォルダー | | | ₩ • | 0 |
| ☆ お気に入り | 更新日時 | 種類 | サイズ | |
| ConeDrive | 2019/04/02 17:46 | ファイル フォル | | |
| 强 ダウンロード 🚽 🕌 サンプル音 | 2019/04/02 17:46 | ファイル フォル | | |
| ■ デスクトップ | | | | |
| 121 最近表示した場所 | | | | |
| 🍃 ライブラリ | | | | |
| F==x>>> | | | | |
| ファイル名(N): | | | | |
| ファイルの種類(<u>I</u>): txt | | | | |
| | | | | |

6.10. モーションの読み込み

ツールバーにある[□]をクリックすると、過去に作成したモーションを読み込むことが出来ます。

7. 操作マップの作成

作成したモーションを使って本製品をコントローラから操縦するためには、「操作マップ」を作成しな ければなりません。

7.1. モーションの登録

ツールバーにある 📓 をクリックして、データの書き込みウインドウを表示させます。登録するモード スイッチ番号を選択して、「新規」をクリックします。

| 番号 | ファイル名 | 内容 | ᅑᄆᆂᄤᄯ | アイル名 | サイズ | |
|----------------|------------------------------------|--------------------------------|---------------------------|--|----------------------------------|----|
| 0 | サンプル操作マップ | 操作マップV2 | ● 番号を選択 | <1.wav | 18246 byte | |
| 1 | | | 2 | 歩<2.wav | 17730 byte | |
| 3 | | | ✓ 3 | パンチ1.wav | 28282 byte | |
| 4 | | | ✓ 4 | パンチ2.wav | 23282 byte | |
| 5 | | | ₽ 5 | パンチ3.wav | 17190 byte | |
| 7 | | | ✓ 6 | | | |
| 8 | | | 7 | | | 22 |
| し 新規 ーショ | Jストの並び順 上へ 見 割り当て ンデータ領域 655 | 下へ 削除編集 36 / 424956 byte | ע <u>ואיז כ</u> ו t | マトの並び順 <u>上へ</u> レ割リ当て <u></u> 削約 otal:104730 byte(2546) | 」 下へ 読聴 90 byte remain) | į |
| PU木~ ~ 干~ | -ドへの書き込み -ドスイッチ設定のみ上書 | き () 音声ファイル | /設定のみ上書き | @ すべて上書き | 書き込みを実行 | 8 |

次のようなウインドウが表示されたら、「操作マップ V2」を選択して「OK」をクリックしてください。

| モード切替ス | イッチの設定選択 | X |
|--------|----------|----------------|
| 種類選択 | 操作マップV2 | T |
| | ОК | <u>++>+</u> |

操作マップの設定ウインドウが表示されたら、「登録モーション設定」からモーションの「追加」をク リックします。

| ファイルタ | 条昭夜勤 | 再生冬性 | 豊入 | 生的入 | IdlingThA | 「移行フィープ | 17 |
|---|---|---|--|---|--|--------------|---------------------------------------|
| 27 170-0 | 37 | 10220 | | 1 81/- | 101010-01/- | 1911 1 7 7 7 | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| ([| | | | | | _ | |
| • | | | | | | | |
| < 全録モーション | 設定 | , III s | | | | | |
| く 登録モーション | 設定 | m モーションの並び川 | 較更 参 | 照変数の | 変更 | | |
| < 登録モーション こ ションの ighn 1 | 設定 | Ⅲ モーションの並び川 トへ ↓ 下/ | www. ■ 変更 参 | ·照変数の やす ミ | 変更 (iらす | | |
| < 登録モーション 追加 | 設定 2011/削除/変更 変更 _ 削除 _ | ™ モーションの並び制 上へ 下⁄ | 陵更 参 ▲ | -照変数の やす | 変更 成らす | | |
| 全部モーション 登録モーション 追加 アイドリング ・ | 設定 が追加/削除/変更 変更 削除 _ モーションの設定 「 | … モーションの並びM 下 | 較更 参 | ·照変数の: やす <u></u> 参照 | 変更 成らす | | |
| 登録モーション 追加 アイドリング | 設定 - - - - - ションの設定「 | … モーションの並びM 下 | <u> 変更</u> 参 増 | -照変数の やす <u></u> 参照 | 変更 成らす | | |
| < 登録モーション | 設定 防道加/削除/変更 変更] 削除] モーションの設定 「 | ₩ モーションの並び制 _ <u>上へ</u> <u>下</u> / | 較更 参 | -照変数の: やす <u></u> 参照 | 変更 成らす | | |
| < 登録モーション | 設定 | … モーションの並び川 上へ 下・ 脱キャンセル 7 | ■変更 参 ▲ <u>増</u> ・イドリング書版 | ·照変数の やす <u></u> 参照 | 変更 成らす レ | | |
| < 登録モーション ごとうこう び ご言加 アイドリング アイドリング マスキャ | 設定 変更] 削除] モーションの設定 「 | | 腋変更 参 、 増 パドリング割版 右か | ・照変数の やす <u>う</u> 参照 込キャンセノ 毎まり 「 | 変更 載らす レ | | |
| 登録モーション さかった さかった アイドリング キャンセル設定 受入キャン 有効 | 設定 | III モーションの並び川 上へ 下・ 応之キャンセル 7 効 無効 | 酸更 参 「 」 「 増 ・ イドリング書版 「 有効」 」 | ・照変数の やす <u></u> 参照 込キャンセル 無効 | 変更 戦らす レ | | |
| 登録モーション ごう つう ごう つう アイドリング³ キャンセル設定 受入キャン 有効 その他設定 | 設定 通加/削除/変更 変更 〕 削除 〕 モーションの設定 ・ レセル 書 無効 有 | モーションの並び川 上へ 下/ レキャンセル 万 効 無効 | 変更 参 「 増 「 イドリング書版 有効 」 | ·照変数の やす <u></u> 参照 込キャンセル 無効 | 変更 成らす レ | | |
| 登録モーション う う | 設定 適加/削除/変更 変更 <u>削除</u> モーションの設定 - /セル 書 無効 <u>有</u> | Ⅲ 王一ションの並び川 上へ 下 校主++ンセル 7 効 無効 | | *照変数の やす <u>う</u> 参照 ユキャンセ/ 無効 | 変更 変らす レ | | |
| 登録モーション ご参加 アイドリング・ アイドリング・ キャンセル設定 受入キャン 有効 その他設定 マップ選択 | 設定 | | ■変更 参 、 <u>増</u> ・ ・ ・ イドリング書版 _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ | *照変数の やす」 <u>、</u> 参照 ユキャンセ/ 無効 | 変更 <u> 乾らす</u> 」 レ 「 <i>↓</i> このマ | ップを使用す | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · |
| < 登録モーション 追加 アイドリング・ キャンセル設定 受入キャン 有効 その他設定 マップ選択 マ | 設定 適加/用除/変更 変更 「 | | ぼ変更 参 | ・照変数の やす <u>注</u> 参照 <u>参照</u> <u>入</u> キャンセル 無効 | 変更 換合す レ □ マ このマ | ッブを使用す | |

「コントローラによる入力設定」にチェックが入っていることを確認し、「参照」をクリックしてモー ションファイルを読み込みます。対応させたいコントローラのボタンにチェックを入れます。設定が完 了したら「OK」をクリックします。

| 操作マップの入力設定 | × |
|-----------------------------|---------------------|
| モーションファイル ¥サンプルモーション¥前に歩くtx | t 参照 |
| ○ シトローラによる入力設定(括弧内はProBoでの) | 入力) バッド入力登録 |
| | ∆(①) ×(②) □ O(@) |
| □ L1 □ SELECT □ START | 🗖 R1(\$) |
| □ L2 | 🗖 R2 |
| □ L3(スティック押し込み) □ | R3(スティック押し込み) |
| ○ 変数による入力設定 | |
| 参照変数 0 🔄 条件選択 未定義 🔽 | 条件詳細 |
| マップ移行 移行しない 👤 | OK ++>セル |

※ コントローラのボタンを複数選択すると、同時押ししたときにモーションを動かすことが出来ます。

7.2. アイドリングモーションの設定

アイドリングモーションは、コントローラで何も操作していないときに再生されるモーションです。 必ず設定しなければなりません。基本は直立した姿勢のみのモーションになります。「参照」をクリック して、プロジェクトフォルダの中の<u>サンプルモーションフォルダにある「アイドリング.txt」</u>を選択して ください。

| 峰マップの設定 | | | | | | | × |
|---|--|--|---|--|-----------|---|--|
| ファイル名 | 参照変数 | 再生条件 | 受入 | 割込 | Idling割认 | 移行マップ | 17 |
| 前に歩くtxt 後ろに歩くtxt 右に回るtxt 左に回るtxt 右横に歩くtxt 右横に歩くtxt 右手パンチtxt 左手パンチtxt 左手パンチtxt ボコポコパンチtxt | 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) | 前を入力 後を入力 右を入力 左を入力 足を入力 しを入力 〇を入力 〇を入力 〇を入力 〇を入力 | ○一百百百百百百百百百 ○○一百百百百 ○○○○○○○○○○○○○○○○○○○ | x (x) (x) (x) (x) (x) (x) (x) (x) (x) (x | × | 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない | ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 ¥1 |
| 登録モーション設定 モーションの追 追加 変〕 アイドリングモー | E bu/削除/変更 更 削除 -ションの設定 (¥サン | … モーションの並び順変調 上へ 下へ プルモーション¥アイドリ | <u>で</u> 参照 増代 ング、参 | 飛変数の変 うす 減 減 「減 「 | E更 26す | | , |
| -キャンセル設定 受入キャンセ 有効 無 | ル 割込= 助 <u>有効</u> | キャンセル アイド (無効 本 | リング割込: | キャンセル 無効 | k | | |
| -その他設定 マップ選択 <00 | >: | マップ名 | | | ₽ | ップを使用する | 5 |
| 1 | | | | | | | |

7.3. キャンセルの設定

キャンセル設定は、操作レスポンスを向上させるための機能です。あるモーションを再生中に、コント ローラで別モーションのボタンを押したときに、すぐにそのモーションを再生することが出来ます。

キャンセル設定を行わないと、現在再生中のモーションが終了するまで次のモーションを再生できま せん。(コントローラのボタンを押しても、すぐに反応しない状態です)

キャンセル設定は3種類存在しますが、全てのモーションに「受入有効」の設定を行うのが一番簡単な 方法です。この方法で、コントローラのボタンを押したときにすぐにモーションが再生されます。

モーションを選択して、受入キャンセルの「有効」をクリックしてください。

| ファイル名 | 参照変数 | 再生条件 | 受入 | 割込 | Idling割込 | 移行マップ | ファ |
|---|--|---|---|---|--|---|--|
| 前に歩くtxt 後ろに歩くtxt 右に回るtxt 右に回るtxt 右横に歩くtxt 右横に歩くtxt 両手パンチtxt 右手パンチtxt 左手パンチtxt ポコポコパンチtxt | 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) 24(ロントローラ) | | ●有効 ○有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有 | × ==================================== | × 無 効 * * * * * * * * * * * * * | 格行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない | ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ |
| ٠ [| | ш | | | | | |
| 登録モーション設 モーションの追 追加 変 | 定 加/削除/変更 更 削除 | モーションの並び順変更 上へ 下へ | · 参照 增代 | ☆変数の変 うす _ 減 | 変 らす | | , |
| 登録モーション説が モーションの追 追加 アイドリンタ キャンセル設定 受入キャ 有効 | 定 加/削除/変更 更 削除 受入キャンセル 割込= 転効 有効 | モーションの並び順変更 上へ 下へ 「有効」をクリック キャンセル アイドル 無効 _ 有 | 参明 増代 ・ ・<!--<</td--><td></td><td>変 <u>らす</u> ,</td><td></td><td>•</td> | | 変 <u>らす</u> , | | • |
| 登録モーション説が モーションの追 追加 変が アイドリング キャンセル設定 受入キャン 有効・ 無 その他設定 マップ選択 (00) | 定 加/削除/変更 更 削除 受入キャンセル 割込= 素効 有効 | モーションの並び順変更 上へ 下へ 「有効」をクリック キャンセル アイドレ 」 無効 有 ■ マップ名 | - 参照 増代 - 参 いング割込: | | で更 らす | ップを使用する | > |

※ <u>キャンセル設定の詳細は、別紙「RobovieMaker2 取扱説明書」を参照してください。</u>

29

7.4. 操作マップの保存

| | 参照変数 | 再生条件 | 受入 | 割込 | Idling割込 | 移行マップ | 27 |
|---|--|--|---|---------------------------------------|----------|---|--|
| 前に歩くtxt | 241(コントローラ) | 前を入力 | 〇有効 | ×無効 | ×無効 | 移行しない | I ¥t |
| 後ろに歩くtxt 右に回るtxt 右右に回るtxt 右右横に歩くtxt 右右横に歩くtxt 右手パンチtxt 右手パンチtxt ポコパンチtxt ポコパンチtxt | 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) | 後を入力 右を入力 左を入力 R2を入力 L2を入力 ムを入力 Oを入力 ロを入力 エを入力 | ○有有効効 ○有有有効効 ○有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有 | ××××××××××××××××××××××××××××××××××××× | × | 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない | ************************************** |
| < 登録モーション設: | Ē | m | | | | | Þ |
| モーションの追 | 加/削除/変更 更削除 | モーションの並び順変 上へ 下へ | 更参照 | 留変数の変 っす 道 | で更 必す | | |
| | -ションの設定 ¥サン 20ル 割込= | プルモーション¥アイド キャンセル アイI | リング. <u>き</u> ペリング割込・ | 9照 キャンセル | , | | |

操作マップの設定が完了したら、「保存」をクリックしてください。

次のようなウインドウが表示されたら、「はい」をクリックしてください。



操作マップに名前をつけて保存します。プロジェクトフォルダ内に保存しておくと、管理が行いやす くて便利です。

| 🚆 名前を付けて保存 | | | | × |
|-----------------------|------------------|------------------|-----------|----------|
| - J. IL# | ↓ ► ► | | ↔ エレポットの物 | 練 の |
| 整理 ▼ 新しいフォル | ダー | | | ≣ • @ |
| ☆ お気に入り | 名前 | 更新日時 | 種類 | サイズ |
| ConeDrive | 길 サンプルモーション | 2019/04/02 17:46 | ファイル フォル… | |
| ダウンロード | 🌗 サンプル音 | 2019/04/02 17:46 | ファイル フォル | |
| ■ デスクトップ | 🗋 サンプル操作マップ.rsc | 2019/04/04 16:09 | RSC ファイル | 2 KB |
| 1 最近表示した場所 | 🗋 サンプル操作マップ2.rsc | 2019/04/04 16:10 | RSC ファイル | 2 KB |
| झ ライブラリ 📑 ドキュメント ၞ | | | | |
| ファイル名(N): サン: | プル操作マップ3.rsc | | | • |
| ファイルの種類(工): rsc | | | | • |
| ● フォルダーの非表示 | | | 保存(S) | キャンセル |

保存が完了したら、「閉じる」をクリックして画面を閉じます。

| 鼻作マップの設定 | | | | | | L | X |
|--|---|---|---|---|---|---|---|
| ファイル名 | 参照変数 | 再生条件 | 受入 | 割込 | Idling割込 | 移行マップ | ファ |
| 前に <u>また</u> 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 | 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) 241(コントローラ) | 前を入力 後を入力 右を入力 左を入力 にを入力 にを入力 にを入力 へを入力 のを入力 ロを入力 × を入力 | ○有効 ○有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有有 | × ==================================== | ×無効 × 無 数 効 、 ※ 素 無 数 効 、 × 来 無 数 効 、 × 来 無 数 効 、 × 来 無 数 効 、 × 来 無 気 効 、 × 来 無 無 効 、 、 ※ 無 無 効 、 、 ※ 無 無 効 、 、 ※ 無 無 効 、 、 、 無 無 効 、 、 、 無 無 効 、 、 、 、 無 無 効 効 、 、 ※ 無 無 効 効 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 | 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 移行しない 利 移行しない 利 移行しない 利 移行しない 利 や 行しない 利 や や や や や や や しない い や や や や や しない い や や や しない い や や や しない い や や や しない い や や や しない い や や や しない い や や や しない い や や や しない い や や や や か い や や や や か い い や や や か い い や や や や か い い や や や や か い い や や や や か い い や や や や か い い や や や か い い や や や か い い や や や や い い い や や や や い い や や や や い い や や や い い い や や や や い い い や や や や い い や や や い い や や や や い い や や や い い や や や や い い や や や や い い や や や や い い や や や や や い い い い や や や や や や や や や や や や や | ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ ¥ サ サ サ サ サ サ サ サ サ サ サ サ サ |
| 金録モーション設置 モーションの道: | 宅 加/削除/変更 更 _ 削除 _ -ションの設定 ¥サン | Ⅲ モーションの並び順変更 _上へ 下へ ヴルモーション¥アイドリ | E 参照 _ 増や ング 参 | 武変数の変 立 「 ゴ 「 ズ ゴ 「 ズ 気 変 数 の 変 、 ゴ 「 ズ 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 」 | で更 | | 4 |
| キャンセル設定 受入キャンセ 有効 (無 その他設定 マッブ選択 (00) (保存ファイル名 (| ル 割込= 該加 有効 × × × * * * * * * * * * * * * * | キャンセル アイド! <u>無効 4</u> マップ名 [?] rsc 参照 (| ルング割込= 該功 具 保存 | キャンセル 無効 開 [、] | , جرمت تي | ップを使用する 閉じる | 5 |

7.5. 操作マップの書き込み

「モードスイッチのみ上書き」が選択されている状態で「書き込み実行」をクリックします。後は、5.4 節と同じ作業でデータを書き込みます。

| 甘与 | ファイル名 | 内容 | | 番号 | ファイル名 | サイズ | 4 |
|----------------|---|---|----------|-----------------------|---------------------------------|--------------------------|---|
| 0 | サンブル操作マップ | 操作マップV2 | | ₽ 1 | 歩く1.wav | 18246 byte | 1 |
| 1 | サンブル操作マッブ… | 操作マップV2 | | 2 | 歩<2.wav | 17730 byte | |
| 3 | | | - | ✓ 3 | パンチ1.wav | 28282 byte | |
| 4 | | | - | ✓ 4 | パンチ2.wav | 23282 byte | |
| 5 | | | | ₹ 5 | パンチ3.wav | 17190 byte | |
| 7 | | | | ✓ 6 | | | |
| 8 | | | - | 7 | | | |
| い 新規 ーショ | 1.0 型び加藤(10) 型が、 見、「割り当て」」 ンデータ領域「655 | 、 削除 編3 <u>36</u> / 424956 byte | ₹ | ע <u>דילו</u> t | レキリ当て 前 104a:104730 byte(254 | 除 話和 690 byte remain) | 5 |

7.6. 操作マップの読み込み・編集

「割り当て」をクリックすることで、過去に作成したモーションを読み込むことが出来ます。また、「編 集」をクリックすることで、操作マップの編集が行えます。

| 番号 ファイル名 | 内容 | A | 番号 | ファイル名 | サイズ | |
|--------------|----------------------------|---|----------------------|------------------|------------|----|
| 0 サンブル操作マップ | 操作マップV2 | | I | 歩<1.wav | 18246 byte | 11 |
| 1 サンブル操作マップ… | 操作マップV2 | | 2 | 歩<2.wav | 17730 byte | |
| 3 | | = | V 3 | バンチ1.wav | 28282 byte | |
| 4 | | - | ✓ 4 | バンチ2.wav | 23282 byte | |
| 5 | | | ₹ 5 | パンチ3.wav | 17190 byte | |
| °7 | | | ✓ 6 | | | |
| 8 | | - | ₹7 | | | |
| | ill除 編集 6 / 424956 byte | | ע <u>דדר</u> t | ストの並び順へ レ割り当て | 余 | ŧ. |

7.7. 操作マップ作成後の遊び方

オリジナルの操作マップを作成した場合、本製品のセレクトスイッチを変更する必要があります。セレクトスイッチの番号を操作マップを書き込んだ番号に合わせ、リセットスイッチを押します。その後、 別紙「エレボットの遊び方」を参考にしてお楽しみください。



8. 音声データの登録

オリジナルの音源やフリー音源などのデータを登録することができます。

ッールバーにある ■ をクリックして、データの書き込みウインドウを表示させます。書き込みを行う 場所を選択し、「ファイル割り当て」をクリックして音源データを選択します。約360K バイトまで登録で きます。登録した音源データは、「スピーカー」と名前の付いたポーズスライダで選択することが出来ま す。

使用できる音源データは、「PCM」「MicrosoftADPCM」の2種類の wave サウンドのみです。

「音声ファイル設定のみ上書き」が選択されている状態で「書き込み実行」をクリックします。後は、 5.4節と同じ作業でデータを書き込みます。

| 표문 | ファイル名 | 内容 | | 番号 | ファイル名 | +17 | | |
|--------|--------------------|----------------|---------|---------------------|---------------------------------------|----------------|--------------|------|
|) | サンプル操作マップ | 操作マップV2 | | V 1 | 步/1,wav | 182 | | 1 |
| 1 | サンブル操作マップ… | 操作マップV2 | | 2 | 歩<2.wav | 177 | 音源を登録する | |
| 2 3 | | | 4 | ∨ 3 | バンチ1.wav | 282 | | |
| 4 | | | = | ₹ 4 | パンチ2.wav | 1 | 番号をクリック | |
| 5 | | | - | ▼ 5 | パンチ3.wav | 17190 | byte | J |
| o 7 | | | | 🗹 6 | | | | |
| 8 | | | | 7 | | | | |
| 9 | | | | 1218 | | | | |
| ļ | リストの並び順 | | 1 | U | ストの並び順 | <u> </u> | \sim | |
| 新規 | 現 割り当て | 削除 編 | 集 | ファイノ | レ割り当て 一 前 | 『 除 | 訂聴 | |
| ーショ | ンデータ領域 655 | 36 / 424956 by | te | t | otal:104730 byte(25) | \$690 byte ren | である 容量オーバー | -(こ) |
| リボー | -ドへの書き込み ――― | | | L | | | | |
| · - | | | ∠.u. =л | 7. L 4 ± | ○ + <i>//</i> - / + + + | · # 북 : 기 고 | 水実行 1 | |
| | - トスイツ 士冠 正(1)み 上書 | 12 (* 首声ノ) | アイル病庭 | のみ上書さ | (すへ(上書き) | 香色だの | "2天日 | |

9. スピーカーの音量

スピーカーの音量は3段階で変えることが出来ます。ツールバー「プロジェクトの設定」→「CPUの 設定」をクリックし、「CPUの設定」画面を開きます。

| 冉生(L) | プロジェクトの設定(D) ヘルプ(H) | |
|---------|---------------------|------|
| = * 8 | サーボ位置補正 | |
| ~ 7 | モードスイッチ/音声の設定・書き込み. | RT |
| | CPUの設定 | SE 0 |

音声出力設定の「内蔵アンプゲイン」を1~3 に変更します。デフォルトは「1」になっています。変更 が完了したら「適用」をクリックし、5.4 節と同じ作業でデータを書き込みます。

| 基本設定 CPU基本制御 | 周期 16667 us | ec /ໂუ | テリアラーム | 電圧 0.0 | 000 V |
|-----------------|-----------------|--------|-----------|-----------|-------|
| 起動タイマ | 60 <u></u> サイクル | バッテリシ | /ャットダウン | /電圧 0.0 | 000 V |
| 補間設定 | | | | | |
| ポーズスライ | ダの番号 0 🚊 | 補間: | タイプ 「三 | 次曲線補間 | • |
| 音声出力設定 | | | | | |
| 달 고 | 青を出力する | | 音声出力変 | 数 30 🗄 | |
| ⊽ ⊅ | 回蔵アンプを使う | 内 | 蔵アンプゲー | N 1 ± | |
| コントローラ設) 使用: | 定 コントローラ選択 | 自動判別 | (GamePad/ | ProBo) 💌 | |
| シリアル設定- | | | | | |
| CN6 7 | よし(標準) | • | CN7 Tal | ,(標準) | • |
| ボットの名前 | エレボット ファ | ァームウェア | ′のバージョ: | ン ver 1.0 |)0 (|
| | | | | | |

10. バッテリーアラーム

本製品の電池の電圧が低下したときに、コントローラを振動させることが出来ます。ツールバー「プロジェクトの設定」→「CPUの設定」をクリックし、「CPUの設定」画面を開きます。

| - | | no che |
|-----------|---------------------|--------|
|) 再生(L) [| プロジェクトの設定(D) ヘルプ(H) | |
| | サーボ位置補正 | |
| 20 | モードスイッチ/音声の設定・書き | き込み RT |
| | CPUの設定 | SE 0 |
| (+) | | |

基本設定の「バッテリーアラーム電圧」を任意の値に設定します。設定が完了したら「適用」をクリックし、5.4節と同じ作業でデータを書き込みます。

「4.0V」を基本に、動作させながら様子を見てください。設定電圧が高いと、電池の減りが少なくて も振動するようになります。電圧の設定が低いと、振動しにくくなりますが、電池の電圧が低下しすぎ ると電池の寿命が短くなります。

※ 激しい動きや転倒したときに一瞬電池の電圧が低下し、振動する場合があります。 ※ コントローラの裏にあるバイブレーションスイッチを「ON」にしてください。

| CPUの設定 |
|---|
| CPUの設定 サーボモータ出力 拡張機器 基本設定 CPU基本制御周期 16667 usec バッテリアラーム電圧 0.0000 V 起動タイマ 60 <u>+</u> サイクル バッテリシャットダウン電圧 0.0000 V |
| 補間設定 ボーズスライダの番号 0 <u>→</u> 補間タイプ 1:三次曲線補間 ▼ |
| 音声出力設定 ☞ 音声を出力する ☞ 白蔵アンブを使う ○ 内蔵アンブを使う |
| - コントローラ設定 使用コントローラ選択 自動判別(GamePad/ProBo) ▼ - シリアル設定 |
| CN6 なし(標準) ▼ CN7 なし(標準) ▼ ロボットの名前 エレボット ファームウェアのバージョン ver 1.000 (19 |
| サーボモータON/OFF 開じる |

11. お問い合わせ

本製品に不具合や欠品がある場合やソフトウェアの使用方法に関してのご質問等は、弊社の問い合わ せフォームかメールにてご連絡ください。パーツの名称やご使用の環境、問題の状態などを詳しくお知 らせください。

| 本製品に関するお問い合わせ | | | | |
|---------------|------------------------------|--|--|--|
| 問い合わせフォーム | https://fdk-ltd.com/contact/ | | | |
| E-mail | robot-info@fdk-ltd.com | | | |

12. 更新履歴

| 版数 | 日付 | 内容 | 頁 |
|---------|----------|----|---|
| 1. 0. 0 | 2019/4/8 | 初版 | I |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |



https://fdk-ltd.com