

KHR-3HV

24_ モーションダウンロード マニュアル



ここでは、KHR-3HV 用のサンプルモーションを WEB よりダウンロードした際の、各プロジェクトの設定方法を説明します。

モーションファイルのダウンロード / コピー

※本マニュアルで対応している HTH4 のバージョンは「HTH4 Ver.1.3.16」となります。※ 2011.01.14 時点「HTH4 Ver.1.3.16」をまだインストールされていない場合は、下記 URL より最新版の HTH4 をダウンロードし、インストール作業を行ってください。

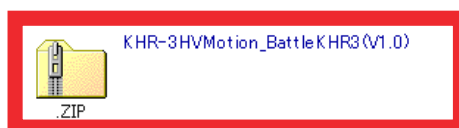
KHR-3HV サポート情報「Heart To Heart4 Ver.1.3.16 公開」
<http://kondo-robot.com/sys/archives/3349>

現在、近藤科学株式会社ホームページでは、KHR-3HV 用でダウンロードできるサンプルモーションが多数配布されております。
このダウンロードしたサンプルモーション並びにプロジェクトファイルを、ユーザー自身の KHR-3HV に登録する手順をご説明します。

- 1 KHR-3HV 用のサンプルモーションをダウンロードします。ダウンロードした ZIP ファイルは、お使いの PC の任意の場所に保存 / 展開してください。
ここでは近藤科学 HP 内にて配布されている「KHR-3HV バトルモーション」を例に説明します。

【KHR-3HV バトルモーションパッケージ】

2010.3.17 修正 Rev2

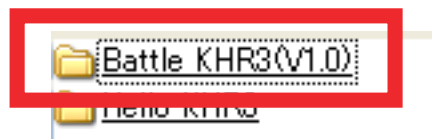


(ZIP-約800KB) ※ダウンロード後解凍してご使用ください。

KHR-3HV バトルモーションダウンロード先：<http://kondo-robot.com/sys/archives/1894>

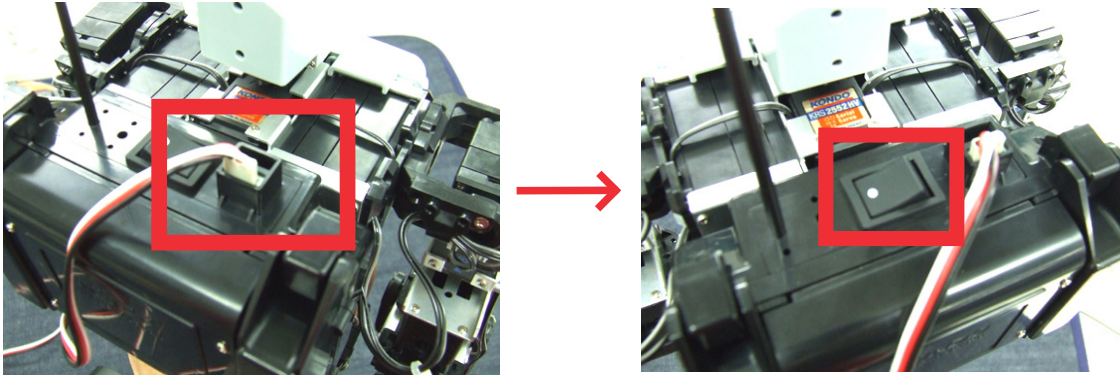
- 2 展開した ZIP ファイルの中にある「Battle_KHR3(V1.0)」フォルダを、お使いの PC の「マイドキュメント」→「HeartToHeart 4」→「Projects」フォルダ内にコピーします。

※「Projects」フォルダは、HeartToHeart4 のプロジェクトファイルを格納する場所です。

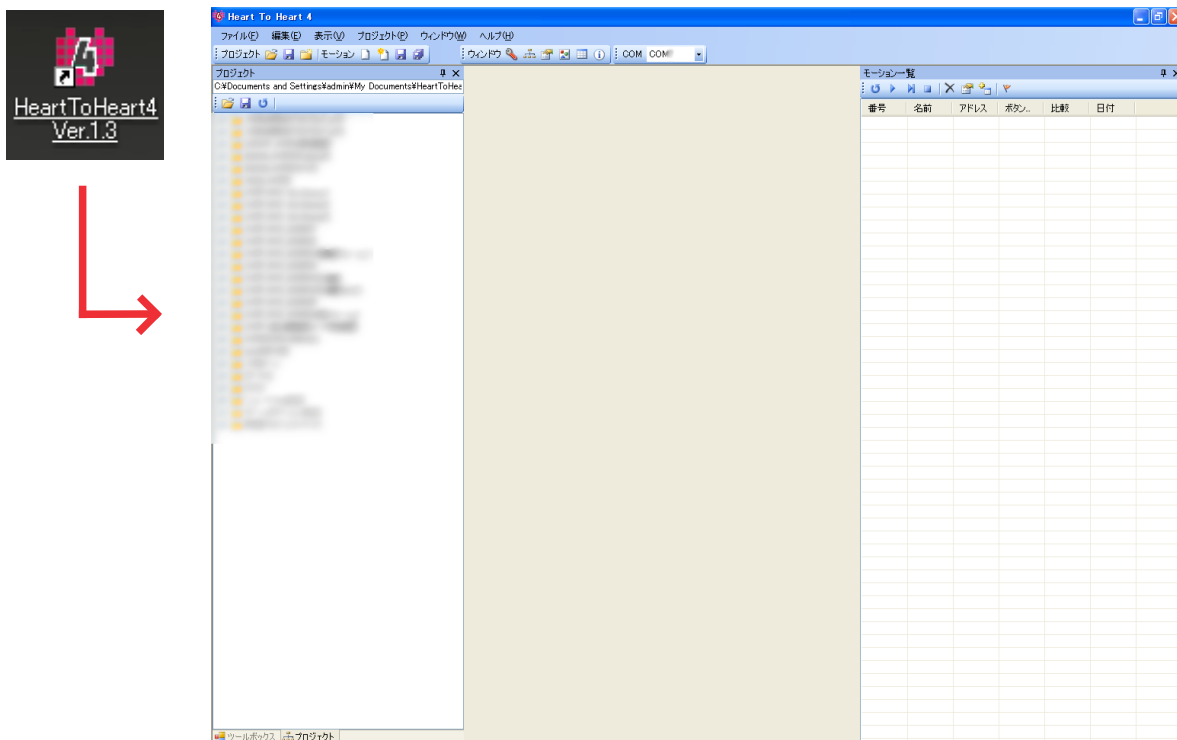


HeartToHeart4 の起動

- 1 RCB-4HV をパソコンとシリアル USB アダプター HS で接続し、KHR-3 (RCB-4HV) の電源スイッチを ON にします。



- 2 HeartToHeart 4 を起動します。



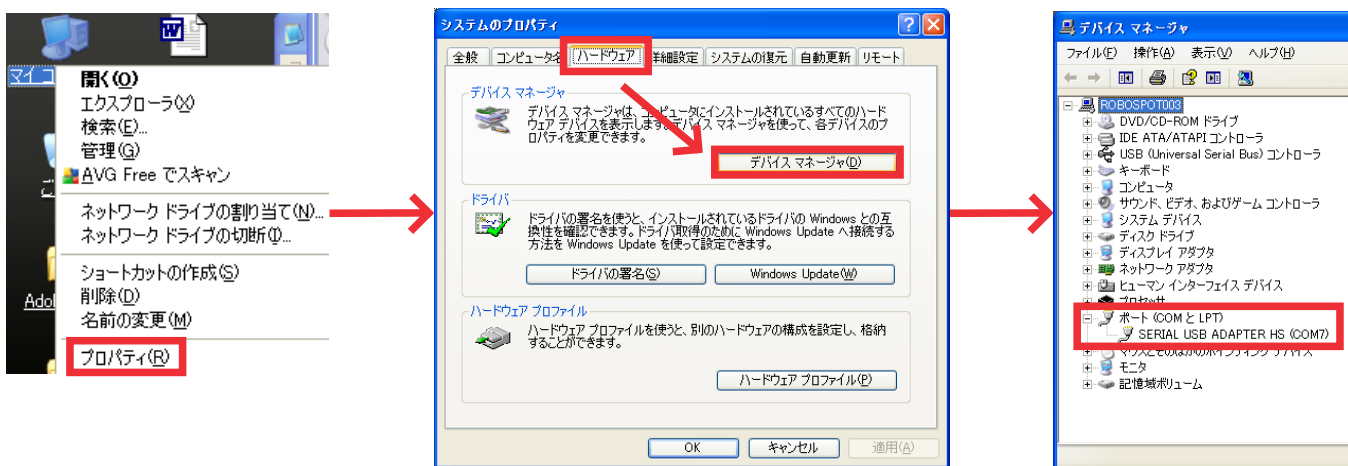
- 3 COM ツールバーの ComboBox でシリアル USB アダプター HS が接続された COM ポートを選択します。画面では COM7 が選択可能です。(ご使用の環境で異なります。)(COM の確認方法は下記を参照してください)



※ COM の確認方法

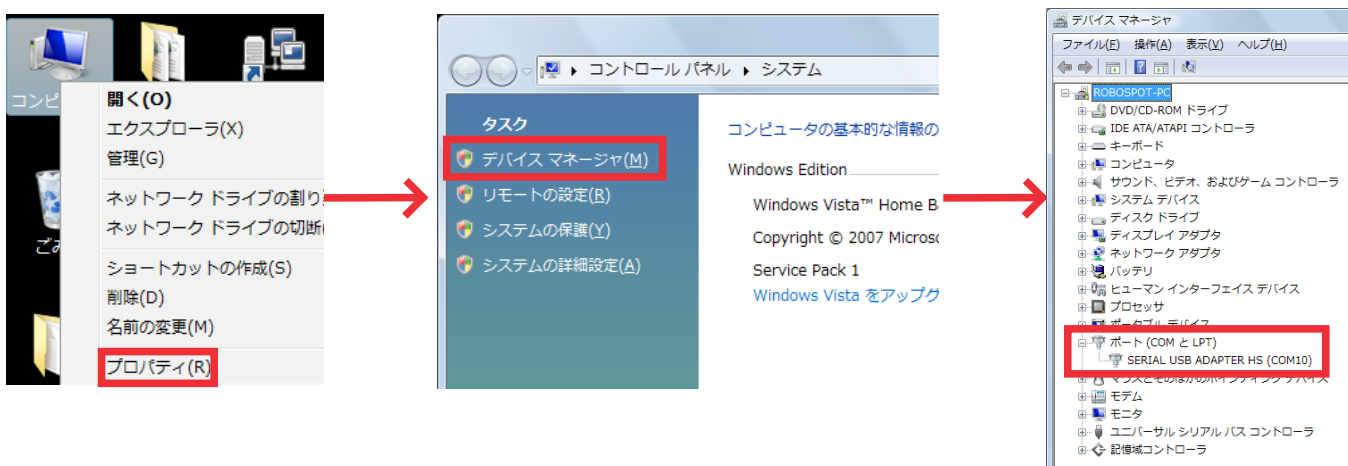
- ・ Windows XP の場合

「マイコンピュータ」を右クリック→「プロパティ」→「ハードウェアタブ」→「デバイスマネージャ」→「ポート (COM と LPT)」タブをクリック



- ・ Windows Vista の場合

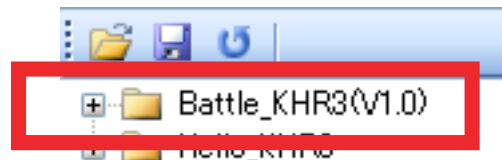
「マイコンピュータ」を右クリック→「プロパティ」→「デバイスマネージャ」→「ポート (COM と LPT)」タブをクリック



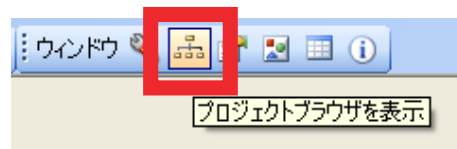
「デバイスマネージャ」を選択した際に「ユーザーアカウント制御:あなたが開始した操作である場合は、続行してください」と確認画面が出ることがあります。「続行」を押してデバイスマネージャを開いてください。

プロジェクトファイルの読み込み

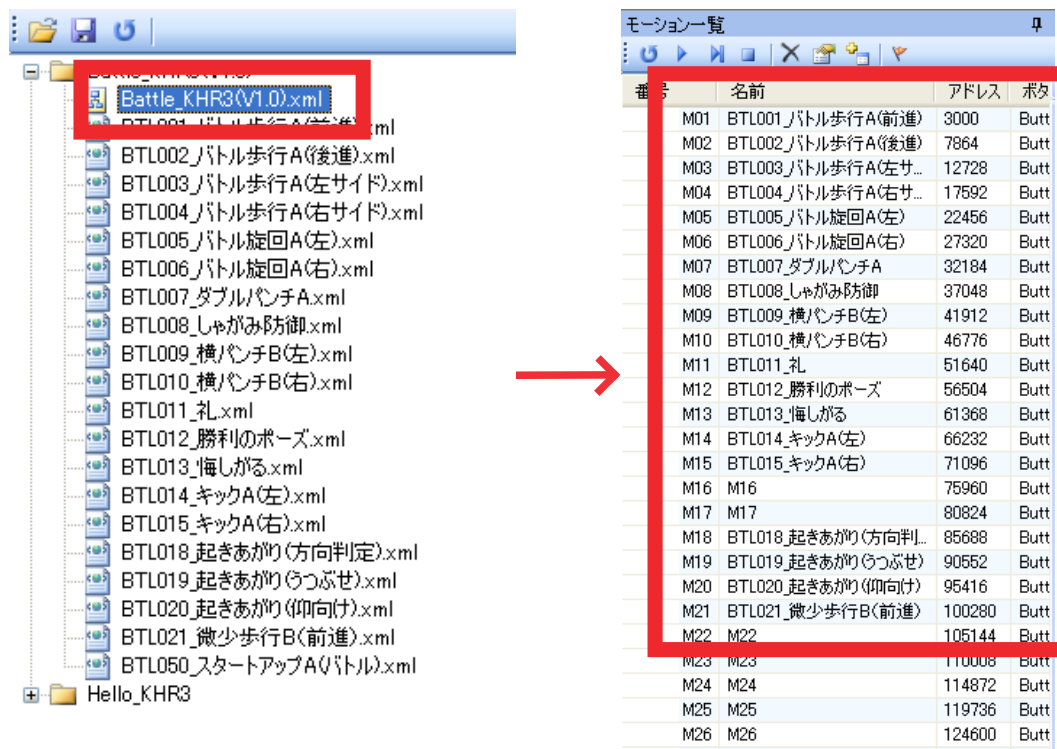
- 4 「プロジェクトブラウザ」ウインドウを開き、先ほどコピーした「Battle_KHR3(V1.0)」が追加されているかを確認します。



※ 「プロジェクトブラウザ」ウインドウが開いていないときは、ウインドウ項目から「プロジェクトブラウザを表示」を選択して「プロジェクトブラウザ」を開いて下さい。



- 5 フォルダツリーを展開し、「Battle_KHR3(V1.0).xml」ファイルをダブルクリックします。モーション一覧ウインドウにモーションや設定が表示されれば読み込み成功です。



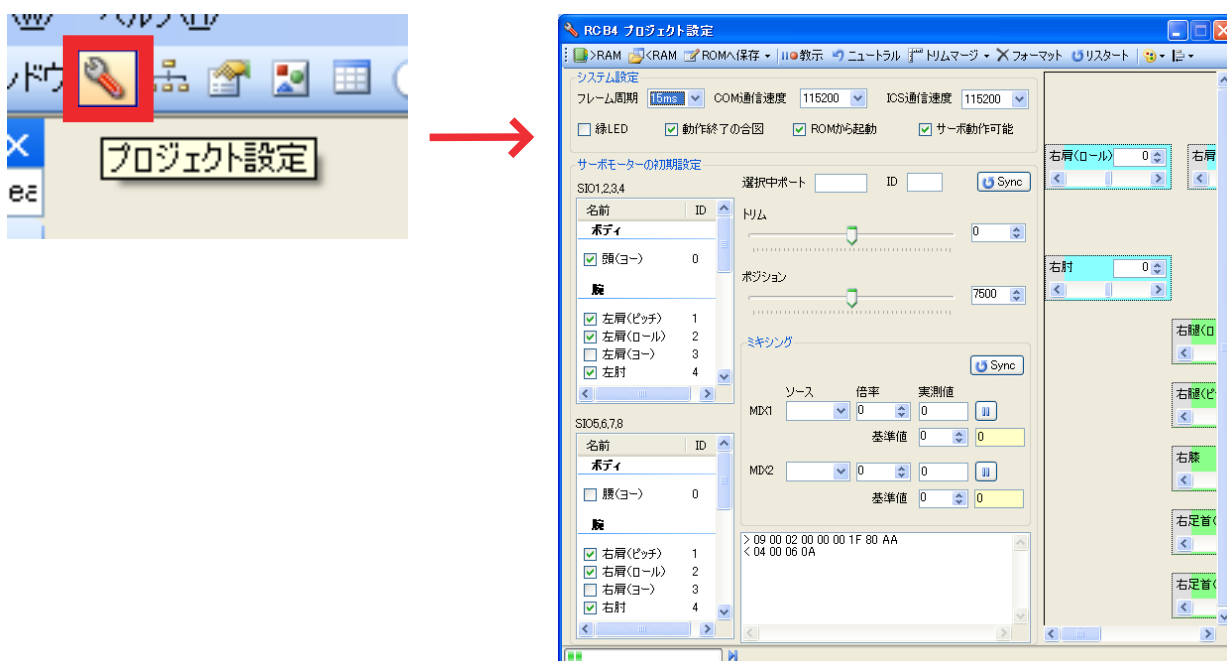
※ HTH4 のバージョンが「HTH4 Ver1.3.16」以降であれば、ウインドウ上部にプロジェクトファイル名が表示されます。

各種項目の再設定

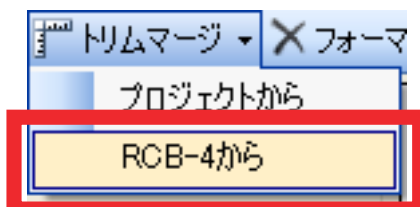
読み込んだプロジェクトファイルには、現在 RCB-4HV に設定されているトリムデータやジャイロセンサーなどの設定は反映されていません。改めて設定をやり直す必要があります。

トリムデータの再設定

- 1 ウィンドウ項目から「プロジェクト設定」をクリックして「プロジェクト設定ウインドウ」を開きます。



- 2 メニューの「トリムマージ」から「RCB-4 から」を選択してください。RCB-4HV に登録されているトリムデータを吸出し、現在のプロジェクトに反映させます。必要に応じて、お使いの PC へプロジェクトの保存を行ってください。



※別途トリム調整を行う際は、KHR-3HV サポートマニュアル第 23 弾「ホームポジション設定マニュアル」をご参照ください。

【23_ ホームポジション設定マニュアル】

http://www.robospot.jp/pdf/23_HomePosition_manual.pdf

ジャイロセンサー設定

- 1 ジャイロセンサーを搭載している場合は、新たに設定をやり直す必要があります。
なお、KHR3_Battle(V1.0)でのジャイロ設定値は以下のとおりになります。
設定を終えたら、必要に応じて、お使いのPCへプロジェクトの保存を行ってください。

SIO1、2、3、4	左足首 (ピッチ)	ID 9	=	ソース /AD1	倍率 / × - 9
SIO1、2、3、4	左足首 (ロール)	ID10	=	ソース /AD2	倍率 / × 8
SIO5、6、7、8	右足首 (ピッチ)	ID 9	=	ソース /AD1	倍率 / × 9
SIO5、6、7、8	右足首 (ロール)	ID10	=	ソース /AD2	倍率 / × 8

※ジャイロセンサーの搭載方法などにつきましては、下記リンク先のマニュアルも合わせてご参照ください

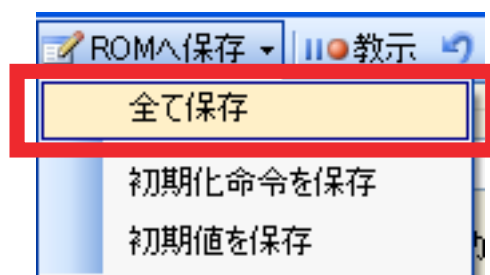
【KHR-3HV ジャイロセンサーの搭載と設定マニュアル】

<http://kondo-robot.com/sys/archives/883>

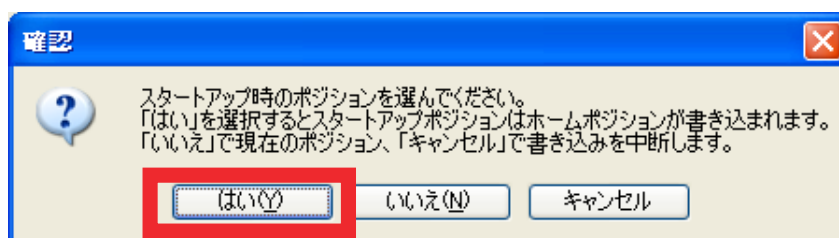
ジャイロセンサーを搭載しない場合は、そのまま次の項目に進みます。

プロジェクトファイルの書き込み

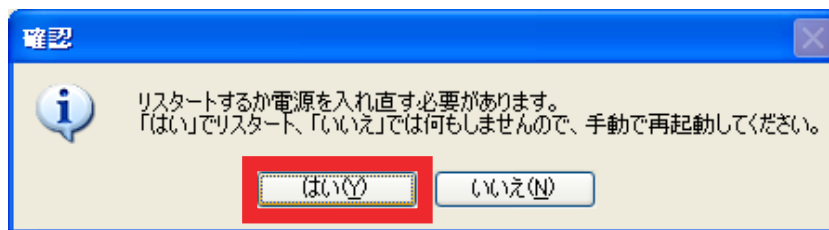
- 1 オプション設定ウインドウから、「ROMへ保存」→「全て保存」を選択します。



- 2 確認画面が表示されるので、「はい」を選択します。



- 3 書き込みが完了すると確認画面が表示されますので、「はい」を選択します。



※ 「はい」を押すと電源が一時的にオフになりますのでご注意ください。

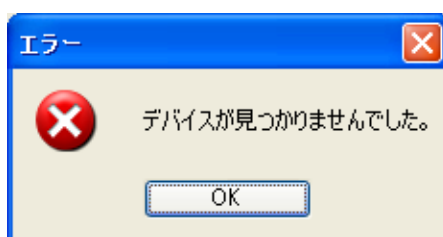
- 4 リスタートされ、機体が一時直立の状態になった後下記画像のように膝を軽く曲げた状態に移行すれば、書き込み成功です。



困ったときは

Q. プロジェクト設定画面が開かなかった。

A. 通信が出来ていない可能性があります。プロジェクト設定ウインドウが開いている場合は一度ウインドウを閉じ、もう一度開きなおしてください。通信が正常に出来ている場合はウインドウが開きます。ウインドウが開かない場合、下記エラー画像が出てきた場合はCOM 番号や通信ケーブルの接続状態やきちんと電源が供給されているかを確認して下さい。



Q. Battle_KHR3 のプロジェクトを書き込んでも、P8【4】の画像のポーズに移行しない。

A. リスタート（再起動）がうまくいかなかった可能性があります。

オプション設定画面内の「リスタート」を押して機体を再起動してください。

再起動しても膝を曲げたポーズに移行しない場合は、もう一度本マニュアル P7「プロジェクトファイルの書き込み」の手順をおこなってください。

連絡先

このマニュアルに関してのお問い合わせは下記連絡先にご連絡ください。

近藤科学株式会社 ROBOSPOT

〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-6-13 清田商会ビル 1F

TEL/FAX 03-6421-6976（毎週火曜日除く平日 14:00～20:00、土日祝 11:00～20:00）

URL <http://www.robospot.jp>

Mail robospot_info@robospot.jp

最後に

「KHR-3HV サポートマニュアル」は今後も ROBOSPOT にて随時配信していく予定です。皆様のお役に立てるよう努力して参りますので、今後とも近藤科学製品並びに ROBOSPOT を宜しくお願い申し上げます。

