



***RCB-3J* ・ *RCB-3HV***  
**ROBOSPOT 配布モーション用**  
**無線機設定マニュアル**  
**(連続動作の設定編)**

# はじめに

ROBOSPOT 配布モーションは、ROBOSPOT にいらして下さるお客様から頂いたモーションデータを配布するサービスです。

KHR-2HV に付属されているサンプルモーションが正常に動作する機体でしたらほぼご利用になれます。

ROBOSPOT の機体で動作確認しておりますが、お客様がお持ちの機体はそれぞれ微小ながら違いがあり、モーションにも影響してきます。

そのため恐れ入りますが、配布モーションはノンサポートという形をとらせていただきます。

まったく違う動作をしてしまう場合は、ROBOSPOT にて個別指導（有料）をおこなっておりますのでご相談ください。

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

なお、この配布モーションは無線コントロールユニットセット KRC-1（品番 01110）をご使用のもとに作成されています。

これ以外の無線機をお使いの方は、各無線機の設定マニュアルなどをご覧になって設定してください。

## 目次

はじめに	2
目次	2
設定確認	3
コントロール入力表	4
連続動作の設定	5-6

このマニュアルにおけるお問い合わせやお気づきの点は・・・

〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-6-13 清田商会ビル1F  
電話 03-6421-6976(FAX 兼用)  
robospot@robospot.jp

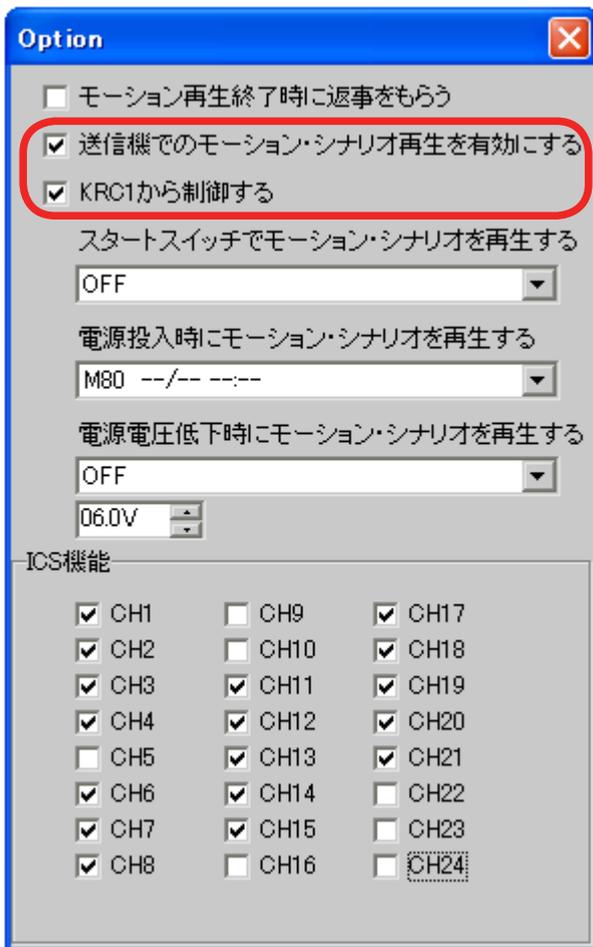


※ 本マニュアルは ROBOSPOT が作成したものです。無許可での複製、転載を禁じます。

## 設定手順

無線機対応モーションを使用する前に、RCB-3J/RCB-3HV の設定をします。

1



HTHJ（または HTH3）を起動し、オプションウィンドウで「送信機でのモーション再生を有効にする」と「KRC1から制御する」にチェックを付けます。

### 要確認



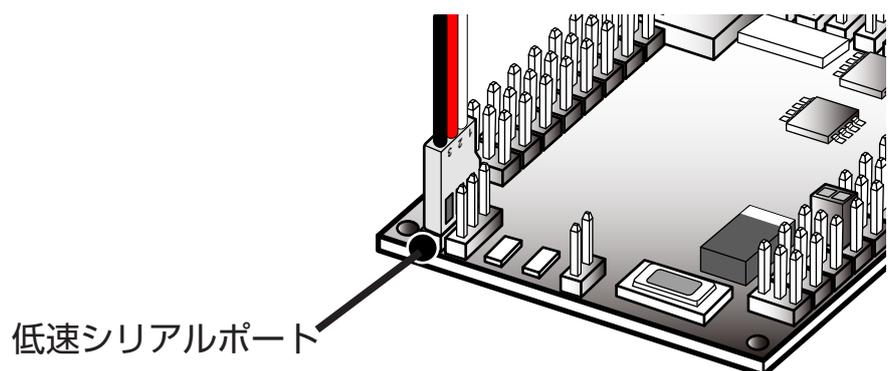
※ KHR-2HV の電源が入っており PC と正しく接続されていなければオプションウィンドは開きません。

## 2 ● RCB-3J/RCB-3HV と KRR-1（受信機）接続の確認

電源を入れた状態で RCB-3J/RCB-3HV の LED1（赤）が小刻みに点滅していれば KRR-1 と正しく接続されています。

もし、この LED1（赤）が点滅していない場合は、受信機 KRR-1 と RCB-3J/RCB-3HV をつなぐケーブルを確認して下さい。

（チェック項目：RCB-3J/RCB-3HV の低速シリアルポートにつないでいますか？）



# コントロール入力表

## コントロール入力

RCB-3J/RCB-3HV では送信機からの操作入力をボタン入力（コントロール入力）という数値で現します。各ボタン操作に対する数値は下表のようになります。

RCB3-J/RCB-3HV コントロール入力数値表					
	シフトなし	シフト1	シフト2	シフト3	シフト4
なし	0	512	1024	2048	4096
↑	1	513	1025	2049	4097
↓	2	514	1026	2050	4098
→	4	516	1028	2052	4100
↖	5	517	1029	2053	4101
↗	6	518	1030	2054	4102
←	8	520	1032	2056	4104
↙	9	521	1033	2057	4105
↘	10	522	1034	2058	4106
△	16	528	1040	2064	4112
×	32	544	1056	2080	4128
○	64	576	1088	2112	4160
△/○	80	592	1104	2128	4176
×/○	96	608	1120	2144	4192
□	256	768	1280	2304	4352
□/△	272	784	1296	2320	4368
□/×	288	800	1312	2336	4384

KRC-1 ボタン配置図

### ご使用上のアドバイス

・「0（何も押していない状態）」は基本的にRCB-3J/HVでの割付をしないようにして下さい。

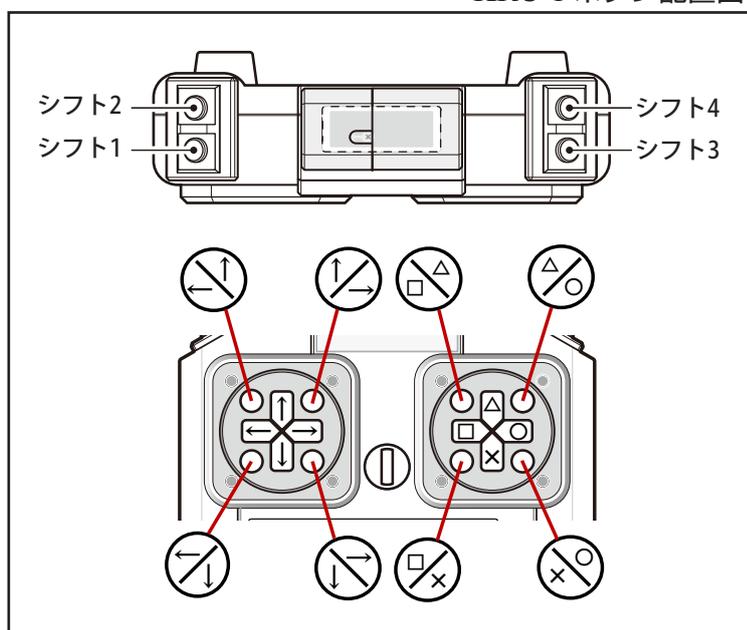
・ボタン同時押し時は、押したボタンの数値が加算されます。

例)

↑ + → = ↑→

(1) (4) (5)

上記表以外の同時ボタンをご使用される場合などで参考にして下さい。



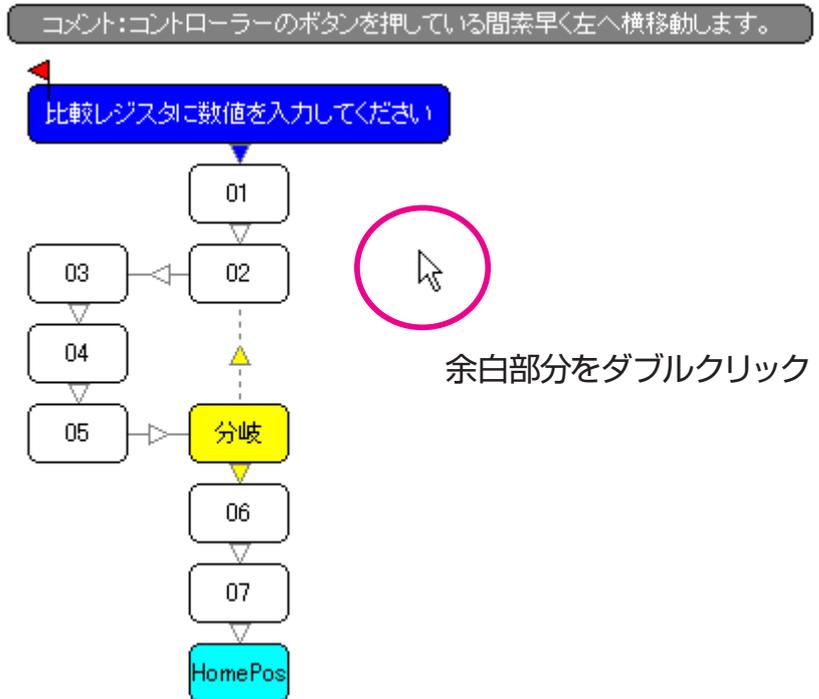
# 連続動作の設定

## 送信機からのボタン入力による連続動作

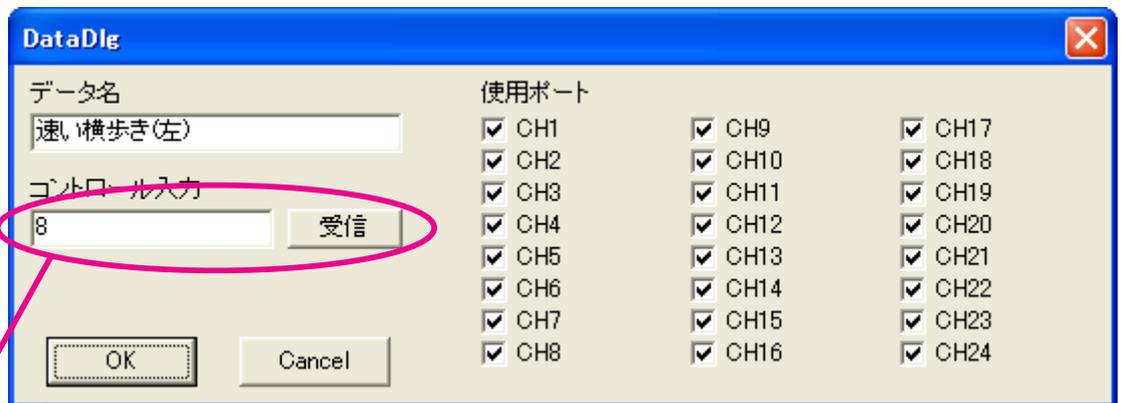
ROBOSPOT 配布モーションには「送信機のボタンを押している間同じ動作を続ける」というモーションが配布されることがあります。

連続動作のモーションデータを使用するにはいくつか設定をしなければいけません。

- 1 例として配布モーション「RBSP\_001 速い横歩き改(左).RCB」のファイルを開き、データウィンドの余白部分をダブルクリックします。



- 2 データダイアログを開き割り付けたいボタンを押しながら、ボタン入力(コントロール入力)の設定をします。(今回の例では「8(→)」を用います。)



この「8」というコントロール入力番号を次で使用します。

### 設定中にロボットが動いてしまって困る・・・



- 送信機でのモーション・シナリオ再生を有効にする
- KRC1から制御する

コントロール入力番号を設定するとき、以前その番号を使用していた場合は無線機からの信号を受信してロボットが動きます。

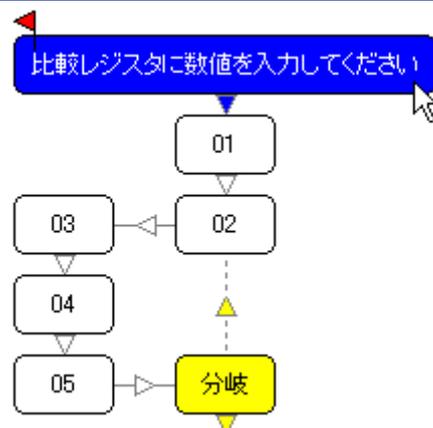
動いてしまうと危ない場合などは、オプションウィンドウの「送信機でのモーション・シナリオ再生を有効にする」のチェックをはずしてください。

このチェックをはずした場合、無線機のボタンを押してもロボットは動きません。ですので、無線機を使って操縦する場合にはまたチェックを入れてください。

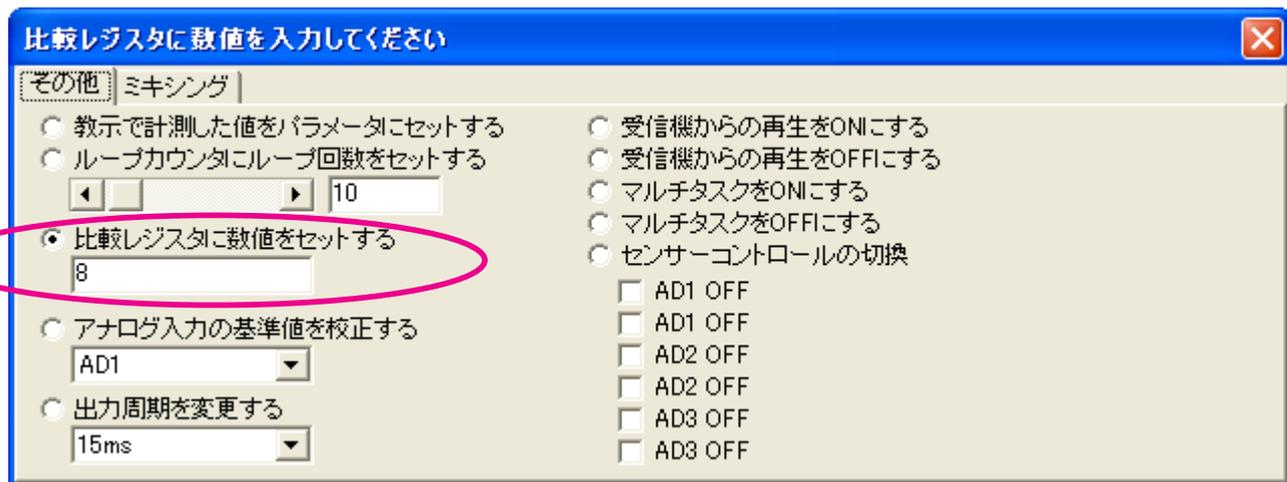
「KRC-1から制御する」のチェックをはずすと、コントロール入力でボタンの割り当て番号が受信できなくなりますのでご注意ください。

# 連続動作の設定

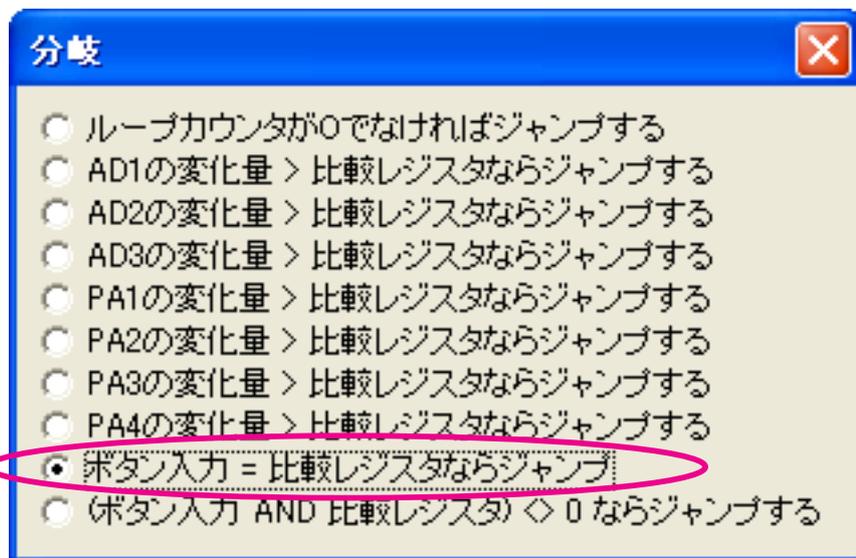
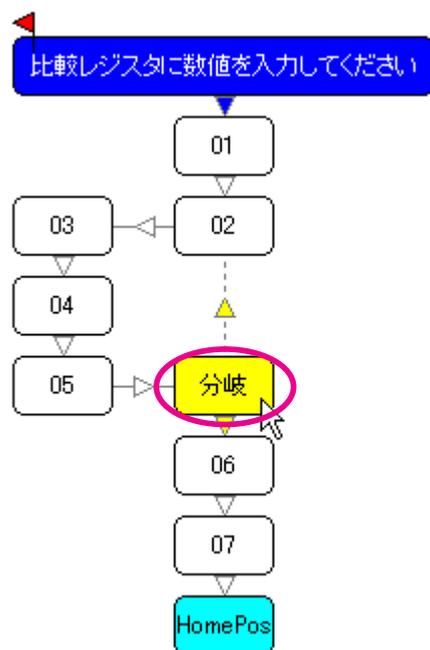
- 3 データステージ上の「比較レジスタに数値を入力してください」をダブルクリックし、ウィンドを開きます。



- 4 比較レジスタに、さきほど確認したボタン入力（コントロール入力）と同じ値を設定し、ウィンドを閉じます。（今の場合は「8」。）



- 5 次にデータステージ上の「分岐」をダブルクリックし、ウィンドを開き、「ボタン入力=比較レジスタならジャンプ」をチェックします。



- 6 完成したモーションを KHR-2HV に書き込み、無線で操作します。数値が正しく設定されていれば、ボタンを押している間歩き続けます。



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