

iXs Research Corp.




Cool Robotics

RM-eye 事例集 01
(ボールを追いかける) Ver.1.0

株式会社イクスリサーチ




警告表示の用語と説明

この取扱説明書では、誤った取り扱いによる事故を未然に防ぐために以下の表示をしています。表示の意味は次の通りです。




 注意	この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が重症を負う可能性は少ないが障害を負う危険が想定される場合。
 警告	この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が死亡または重症を負う可能性が想定される場合。
 危険	この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が死亡または重症を負う危険が差し迫っていることが想定される場合。

安全上のご注意 (必ずお守りください)

ご使用やお取り扱いについて

 危険 保護者のいない幼児の手の届く範囲で使わない。幼児に操作させない。 重大なけがの原因になります。	 危険 本体を水につけない。本体に水をかけない。水や液体を飲ませない。 ショートして、火災、感電の原因になります。	 危険 本体の機械的な接続部分やすき間にピンや針金、金属物などの異物を入れない。 内部に触れてショートや感電などの恐れがあります。
--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

電源部分について

 危険 充電時のプラグは根元まで確実に差し込む。 差込が不十分だと感電や発熱による火災の原因となります。いたんだプラグやコンセントは使用しないでください。	 危険 ぬれた手で電源部分を触らない。 感電の原因になります。	 危険 本体内部を触る場合、必ず電源のスイッチをオフにする。 不意に作動して思わぬけがをすることがあります。また、絶対に電源がはいったままボードの抜き差し、プラグ類の抜き差しをしないでください。感電や故障の原因となります。
-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

保証とアフターサービス

よくお読みください

1. システム調整と採用責任について
 - 1.1. 本製品に追加のデバイスを取り付ける際、また、ソフトウェアをインストールする際のシステム適合性については、お客様の責任において調査の上、ご採用ください。
 - 1.2. 上記のデバイス、ソフトウェア適合性についての検証等の調査を弊社に依頼される場合は有料となります。
2. 製品の保証範囲
 - 2.1. 製品仕様書に記載されていない項目に関しては、一切の保証をいたしかねます。
 - 2.2. 製品の改良、およびバグフィックスにつきましては、予告無く行います。
 - 2.3. お客様がインストールしたソフトウェア、及びデバイスの追加によって改造により発生した故障についての対応、及び修理につきましては有料となります。
3. 保証期間
 - 3.1. 本製品の保証期間は、特別な契約が無い限り、納品後1週間とさせていただきます。
 - 3.2. 保証期間において、製造上の不具合、部品不良により故障した場合は、センドバック方式にて修理いたします。(返送費はお客様にてご負担ください。)
 - 3.3. 次の場合は、保証期間であっても、有償修理の対象となります。
 - 3.3.1. 使用上の誤りによる故障、及び損傷
 - 3.3.2. お客様のインストールされたソフトウェアの使用を原因とする故障、及び損傷
 - 3.3.3. 火災、天災、ガス、過電圧など、弊社の責によらない故障
 - 3.3.4. お客様の手で修理、及び改造がなされた場合(弊社の技術指導に基づく場合を除く)
4. 二次的損害に関する補償について
本製品の瑕疵、故障により発生したいかなる二次損害に関しても、代替品の無償提供、及び損害賠償はいたしかねます。
5. 安全上のご注意
本製品は、人命にかかわる状況を想定して設計されておられません。本製品の故障を原因とする事故や損失が想定できる場合は、お客様の責任において、安全対策を講じてください。弊社では一切の損害賠償はいたしかねます。
6. 修理について
 - 6.1. 本製品の修理は、保証期間で規定された不良を除き、すべて有料となります。
 - 6.2. 修理期間中に代替品の貸し出しは行いません。
 - 6.3. 修理依頼の前に、本製品にインストールされたソフトウェアについてはお客様の責任でバックアップを作成してください。修理の都合上、ソフトウェアのインストールされたハードディスクを工場出荷時に戻す可能性があります。この場合、お客様がインストールされたソフトウェアの復旧については弊社では一切行いません。
 - 6.4. 放射線、病原菌、その他人体に有害である実験を行う施設等で汚染された製品については、修理はいたしかねますのでご了承ください。
 - 6.5. 本製品の修理は、特別な契約が無い限り、センドバック方式となります。返送運賃は、お客様にてご負担ください。現地での出張修理・部品交換・故障品の引き取りをご希望される場合に関しては、有償となります。
7. 修理対応の中止について
営業方針、あるいは部品の材料調達上の都合により、やむを得ず、部品の生産を廃止することがあります。その場合、廃止予定期日と最終対応期限をご案内させていただきます。
8. 著作権について
 - 8.1. この取扱説明書の中の製品、及びブランド名は全て、識別を目的とするために使用されており、各社の登録商標です。
 - 8.2. この取扱説明書の改訂、及び必要な変更をする権利は株式会社イクスリサーチにあります。また、本製品に使用している各社部品、及びソフトウェアに付属のマニュアルの誤りや不正確な記述については、株式会社イクスリサーチは責任を負いかねます。

目 次

1. 使用したもの.....	4
2. 環境.....	4
3. 実行手順.....	5

1. 使用したもの

- ・ KHR
- ・ RM-eye ボード
- ・ カメラ (RM-eye ボード付属品)
- ・ 通信ケーブル [ICS インターフェイス]
(PC RM-eye ボード)
- ・ 接続ケーブル (約 200mm) 01180
(RM-eye ボード KHR)
- ・ 接続ケーブル (約 200mm) 01180
(RM-eye ボード KHR)
- ・ オレンジボール



2. 環境

使用ロボット : KHR-2HV

ソフト : RM-eye ver1.2.2

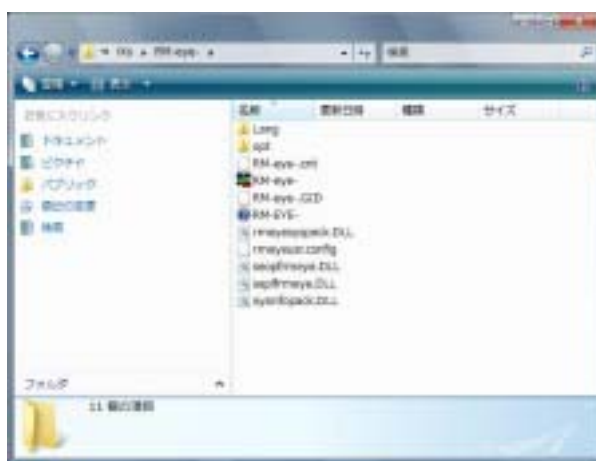
3. 実行手順

3.1 KHR-2 と RM-eye ボードをつなぎます

RM-eye ボードと PC をつなぎます

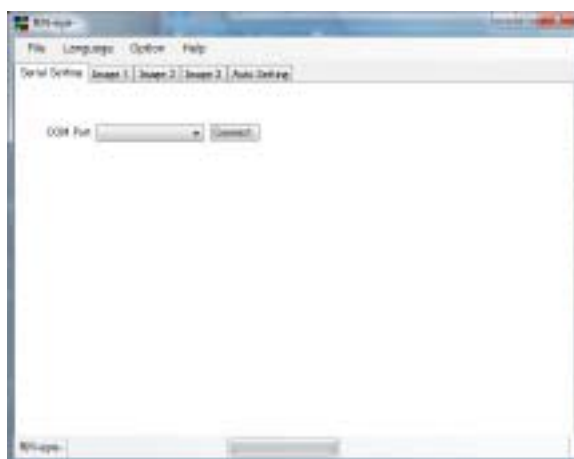
3.2 デバイスマネージャを開き、どの PORT が RM-eye と接続しているか確認します

3.3 RM-eye を起動します

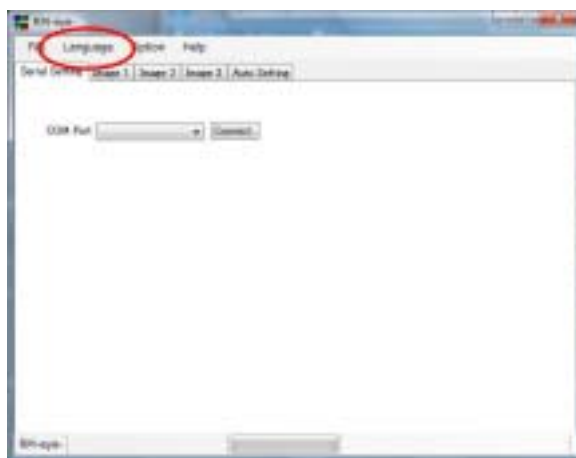


3.4 初回の場合英語の画面から始まります

日本語モードに切り替えます



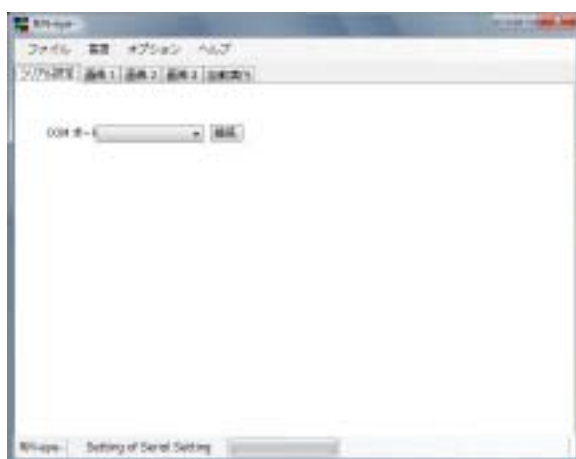
まず、ツールバーの「Language」を選択します



次に、「Japanese」をクリックします



以上で日本語に切り替わります



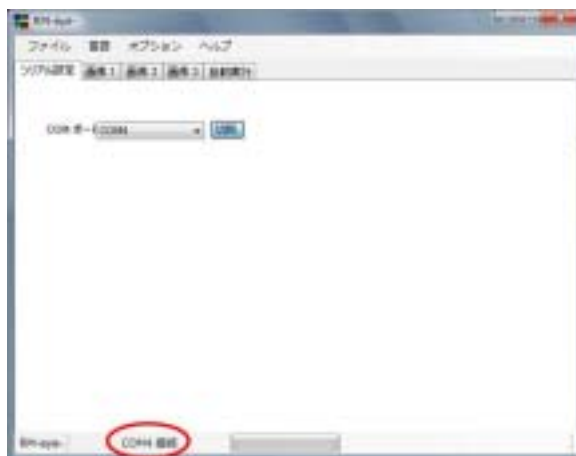
3.5 PC と RM-eye を通信可能にします

「COM ポート」からポートを選択します(今回は COM4)

ポートはデバイスマネージャで調べてください



通信可能状態になると、左下に「COM4 接続」と表示されます。



3.6 ツールバーの「画像1」を選択し、カメラの設定をします

『カラー設定の欄』

抽出色：カメラがスキャンする色

閾値：スキャンする色の許容範囲

つまり、

抽出色：R：100 G：110 B：120

閾値：R：10 G：20 B：30

の場合、カメラは、

R：100±10 G：110±20 B：120±30

の範囲の色をスキャンします



今回は、オレンジ色をスキャンしたいので、
抽出色は R : 250 G : 75 B : 75
閾値は R : 35 G : 75 B : 70
と設定しました。

- 3.7 「設定に書き込み」をクリックし、設定したスキャン条件を RM-eye ボードに書き込みます



書き込み、通信中は、ウィンド右下に「データ受信が完了するまでお待ちください」と表示がでます



3.8 自動実行の設定をします

まず、ツールバーの「自動実行」をクリックします

- ・動作ロボットの指定
- ・画像 1
- ・画像 2
- ・モーション
- ・条件
- ・待機秒数

を設定し、「登録」をクリックし、リストに設定条件を登録します。



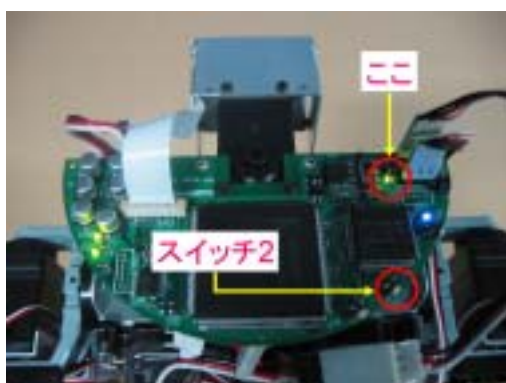
「RM-eye に書き込む」をクリックし、リストに登録した設定条件を RM-eye ボードに書き込みます



今回は、以下のように設定しました。

- ・動作口ポットの指定:KHR-2
 - ・画像 1:C2(画面中央下)
 - ・画像 2:判定しない
 - ・モーション:Motion0(歩く)
 - ・条件:再生後に実行
 - ・待機秒数:5
- モーションは予め設定されていることを前提としております。

3.9 RM-eye ボードの**スイッチ 2** を押して、設定した「自動実行」を開始します
下図の「ここ」のランプが点灯しているときは、「自動実行」しているときです



3.10 KHR-2HV の前に、オレンジボールを置きます



RM-eye はこの下図のように認識します



今回の設定は、

- ・動作ロボットの指定:KHR-2
- ・画像 1:C2(画面中央下)
- ・画像 2:判定しない
- ・モーション:Motion0(歩く)
- ・条件:再生後に実行
- ・待機秒数:5

と設定しているので、画面中央下に、オレンジ色をスキャンすると歩きます。

改訂履歴

2007年4月

初版

お問い合わせ(お問い合わせはメールにてお願いいたします)

株式会社イクスリサーチ

E-mail : info@ixs.co.jp

本社所在地

〒212-0055

神奈川県川崎市幸区南加瀬 4-17-14

横浜工場

〒223-6070

神奈川県横浜市港北区箕輪町 2-12-29

本書の内容の一部または全部を無断転載・無断複写することは禁止されています。
本書の内容については将来予告なしに変更することがあります。

この取扱説明書は、再生紙を使用しています。