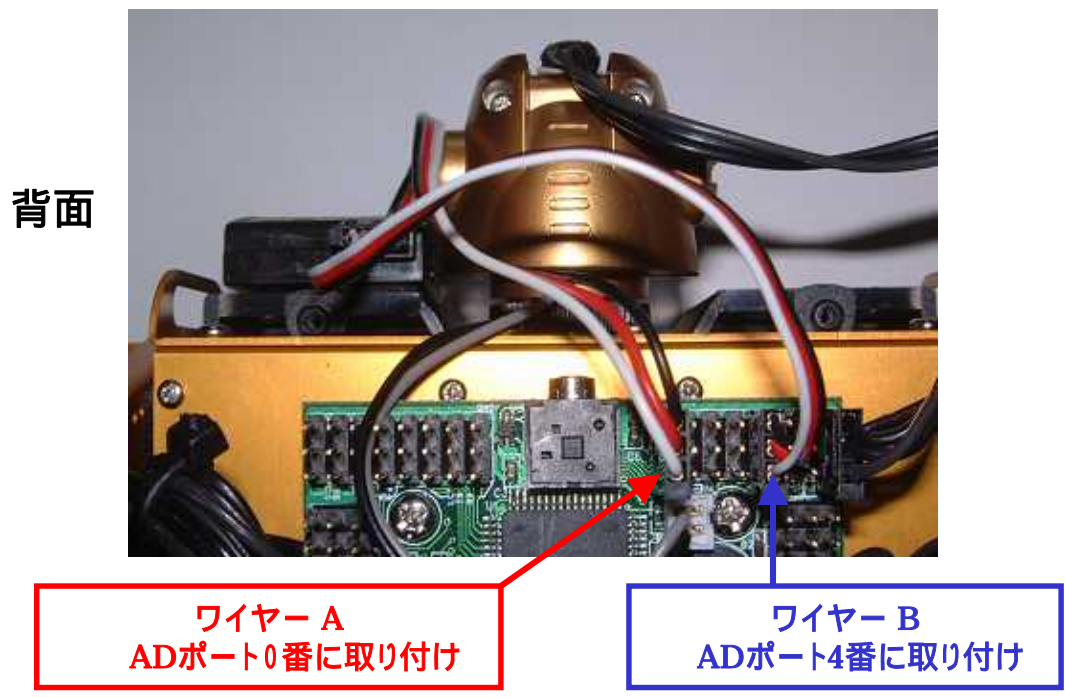
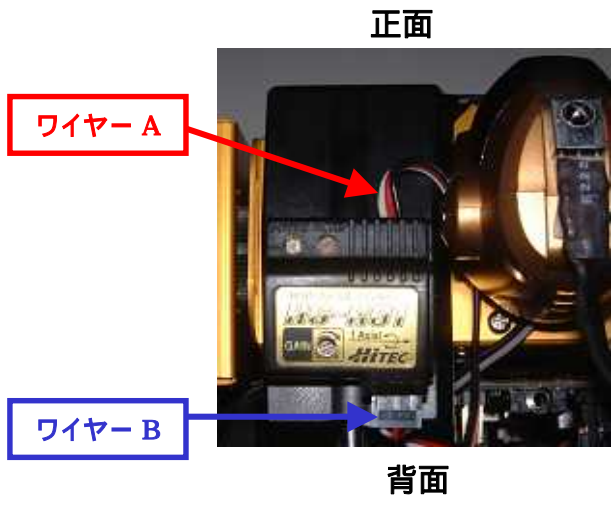
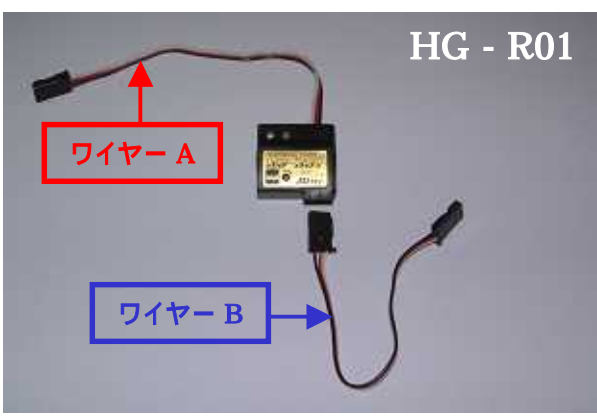


**ROBONOVA - I 用ジャイロ (HG-R01) の取り付け例とプログラム例
製品付属のマニュアルとあわせてご覧ください。**

取り付け例
前後方向への姿勢制御を実行(左肩に取り付ける場合)



プログラム例 (ROBOBASIC V2.5の場合)

モーションテンプレートファイル(盆踊り)にジャイロ実行プログラムを付け加える場合
(<http://www.hitecrd.co.jp/support/down/software/index.htm>)

前後方向への姿勢制御を実行

下記の記述はHG - R01を使用した場合の記述例であり、HG - R01以外のジャイロセンサーを使用する場合は記述の内容が異なりますのでご注意ください。

以下のプログラムを

```
'== gyro setting =====  
GYRODIR G6A,0,0,0,0,0  
GYRODIR G6D,0,0,0,0,0  
  
GYROSENSE G6A,0,200,200,200,0,0  
GYROSENSE G6D,0,200,200,200,0,0  
  
GYROSET G6A,0,1,1,1,0,0  
GYROSET G6D,0,1,1,1,0,0
```

以下の位置に付け加えます。

```
0029 '== motor diretion setting =====  
0030 DIR G6A,1,0,0,1,0,0  
0031 DIR G6B,1,1,1,1,1,1  
0032 DIR G6C,0,0,0,0,0,0  
0033 DIR G6D,0,1,1,0,1,0  
0034  
0035 '== gyro setting =====  
0036 GYRODIR G6A,0,0,0,0,0,0  
0037 GYRODIR G6D,0,0,0,0,0,0  
0038  
0039 GYROSENSE G6A,0,200,200,200,0,0  
0040 GYROSENSE G6D,0,200,200,200,0,0  
0041  
0042 GYROSET G6A,0,1,1,1,0,0  
0043 GYROSET G6D,0,1,1,1,0,0  
0044  
0045 '== motor start position read =====  
0046 TEMPO 230  
0047 MUSIC "CDE"  
0048 GETMOTORSET G24,1,1,1,1,0,1,1,1,0,0,0,1,1,1,0,0,0,1,1,1,1,0
```

付け加えたプログラムをROBONOVA - にダウンロードします。

プログラムをダウンロードする際の注意点

本製品(HG - R01)の【Gain Value Adjustment】でゲイン値の設定を最小にしてダウンロードしてください。ご購入時の設定のままダウンロードを行うと、機体が前後に激しく揺れる場合があります。また、ダウンロード後に脚部の各サーボモーターの零点が多少ズれる場合がありますが、その場合は再度零点をご調整ください。

以上