

二足歩行ロボット初挑戦!!

モーション
作成編

5 軸ロボット「Gogic Five」



写真1 「Gogic Five」。身長約200mm、体重約850g。歩きながら効果音を出すことができます。

前号で、「Gogic Five」（発売：（株）エスケイパン）の組み立てに田中さんと小学3年生のじん君が挑戦しました。今回は、田中さんがGogic Fiveのモーションを作成します。Gogic Fiveはモーション作成のために、プログラム言語を覚える必要はありません。「Gogic Tuner」というアプリケーションで、PCの画面をマウスで操作しながら、実際にGogic Fiveを動かしてパラパラ漫画の要領でモーション作成ができます。「Gogic Tuner」は、Gogic Fiveのモーションを作成したり管理する他、Gogic Fiveをしゃべらせたり、リモコンで動かすための設定を行えます。本稿では、おじぎモーションを作成しながら、「Gogic Tuner」の使い方を説明します。



田中さん



じん君

さんがつ うまき
三月 兎

Gogic Tuner のインストール

Gogic Tuner をインストールする前に、USB シリアル変換ケーブルをPCに接続し、使用するCOMポートの情報を調べてください。

Gogic Tuner にはインストーラーが付属していないので、付属CDの「ApplicationWIN」の中にある「4DRuntime」フォルダと「Gogic Tuner」フォルダをPCのハードディスクにコピーします。マニュアルに従って、アプリケーションの関連づけを行ってください。

「GOGICTUNER.4DB」をダブルクリックして、メニュー画面が開けばインストール成功です。

次にGogicTunerで作成したデータを保存するフォルダを用意します。「ファ

イルを開く」ダイアログが表示されるので、「新規」ボタンをクリックします。すると「データファイルを作成」ダイアログが表示され、ファイル名が「GOGICTUNER.4DD」になるので、「保存」ボタンをクリックします。これでGogic Tunerが使用できるようになりました。



「4DRuntime」と「Gogic Tuner」はCドライブに入れた方がエラーがないらしいです。

環境設定を行う

次にアプリケーションの環境設定を行います。

メニュー画面で「SET UP」ボタンをク

リックすると、「[SETUPメニュー]」画面が表示されます。ここでは、使用するポートの登録と、サーボモーターの環境を設定します。

COMPORTには、先ほど調べたポート番号を記入します(写真2-①)。

下に表示されているCHはサーボチャンネルです。一旦、**すべてのチェックを外し**、その後、改めてGogic Fiveで使用するサーボの2、3、4、6、7にチェックをいれます(写真2-②)。それぞれに、名前と色を設定します(写真2-③)(表1)。

すべて設定したら、「[Close]」をクリックして画面を閉じます(写真2-④)。

CH	名前	色
CH2	左足首	青
CH3	左足	緑
CH4	上半身	黄
CH6	右足	緑
CH7	右足首	青

表1 サーボチャンネル設定

ここまでの作業は、インストールをした最初の1回にだけ必要な作業です。



CHのチェックは、全部外してから使うのを選びなあかんねんな。

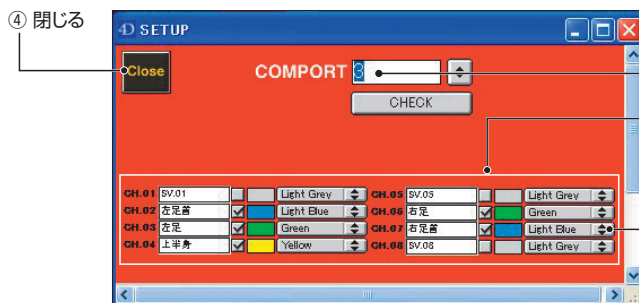


写真2 セットアップ画面