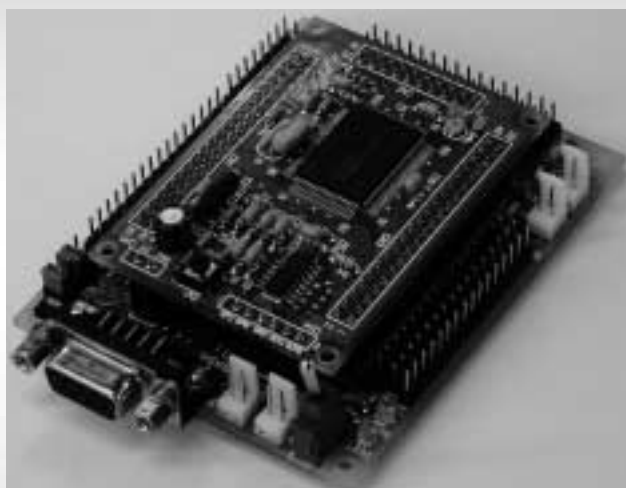


姫路ソフトウェアスの新製品

大幅バージョンアップした HSWB-02が発売！

数々のロボットに実装されてきたHSWB-01の基本性能を継承して、HSWB-02が誕生した。HSWB-02は本体に内蔵したインタープリタにPCとシリアル接続をしてプログラムをダウンロードし、RCサーボ32個を直接接続して、制御を行うことができる。HSWB-02の開発コンセプトは、すぐにロボットを思い通りに動かしたい人、ロボットを製作したい人向けられている。購入するユーザの多くは大学生、企業の研究者で、学校教材にも使用されているようだ。HSWB-01がROBO-ONEなどでお馴染みのボードだっただけに、そのバージョンアップには期待がかかる。(編集部)



姫路ソフトウェアス製HSWB-02

HSWB-01 ユーザからの フィードバック

HSWB-02では、多くの点でHSWB-01ユーザの声を反映した改善がされている。大きく変更されているのが、90mm x 70mmの小型ベースボードを使用している点。HSWB-01では、基板サイズが大きすぎるとい指摘があり、HSWB-02では小型化に成功した。HSWB-01に比べて3分の2以下のサイズになっており、省スペースにつながることは喜ばしいことだ。基板寸法は90mm x 70mmの小型ベースボード以外に、コネクタ部を含んだ最大外形は100mm x 70mm、高さは22mm、重量は約100gで、固定穴位置は82mm x 62mmの矩形の頂点に3の穴が開いている。もちろん、HSWB-01と同様に最大32個のサーボの位置制御以外にも入力ポート8bit、出力ポート8bit、A/D入力8ポートを備えている。

また、ユーザプログラムエリアが従来のHSWB-01では2000バイトであったが、HSWB-01に比べて3倍の6000バイトに拡

張された。変数エリアについては別途用意されているので、複雑なプログラムも本体内で実行できるようになった。

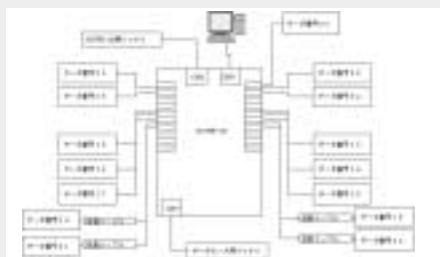
ラジコン受信機の受信信号出力を直結し、最大8chまでパルス幅を測定できるようになり、スクリプトで判定することができる。これによりプログラムを一度PCよりダウンロードした後にPCを切り離しても、プロボを使用してロボットを制御することができる。制御コマンドの送受信はPC等の外部機器からシリアル端子(RS-232C)を通じて行う。

サーボ用電源はジャンパにより1個のバッテリーですべてのサーボへの供給と、2個のバッテリーを接続してグループ別に供給することも可能だ。バランスの良い配置、長時間駆動に対応できる。HSWB-01と同様にマイコン側とサーボ側電源はそれぞれ別電源としている。マイコン側については3端子レギュレータを搭載しているのでRC用バッテリー等で駆動することが可能だ(6V1000mAhで約4時間動作可能)

RCサーボの状態を細かく設定する

制御用ソフトウェアHSWB-02C(Ver1.16)(Windows版、Macintosh版)も大幅に改善されて、モーション生成がより容易になった。モーション登録画面ではグラフィカルなインターフェイスと旧来のプログラムウィンドウを併せ持った形式となっており、ユーザの好みで使い分けることができる。登録画面は10種類用意されている。

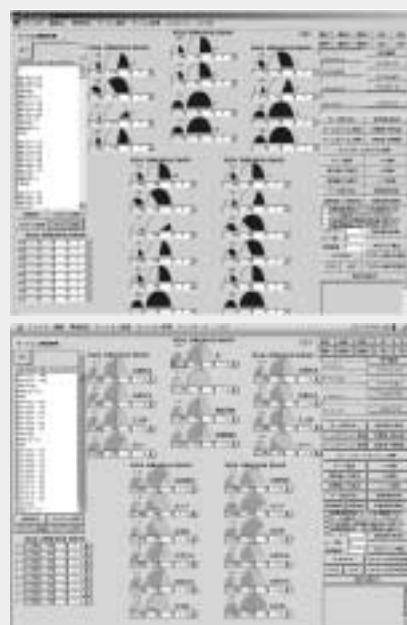
モーション登録支援画面では、新たにゆっくりホームポジション復帰機能が追加された。ロボットがどのようなポーズにな



HSWB-02接続図



左にRS-232C端子、左上にジャンパ。中央基板が小型ベースボード。



HSWB-02C(上Windows版、下Macintosh版)