

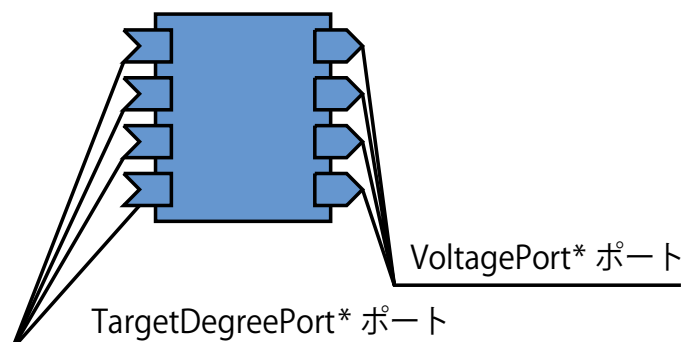
iMCs04 コンポーネント マニュアル

1. 概要

iXsResearch 社製ホビー用サーボモータ制御ボード「iMCs04」の制御コンポーネントです。

2. インストール

RT ミドルウェア 0.4.2+OmniORB 4.1.2 の環境で動作確認しております。VisualStudio2008 C++ Express Edition でソリューションファイルを開き、コンパイルしてください。



3. 使用方法

(ア)出力ポート

ポート名	データ型	説明	詳細
VoltagePort*	TimedFloat	A/D変換値	アナログ入力(計4点)の値を0~5で出力します。

(イ)入力ポート

ポート名	データ型	説明	詳細
TargetDegreePort*	TimedLong	PWM信号幅	ラジコン用サーボモータへの指令値に比例した値を入力します(3000~7000程度)

(ウ)コンフィグレーション

なし

4. その他

このコンポーネントでは、柏野政弘氏製作の汎用USBドライバUUSBD.DLLを使っています。(参考：<http://www.otto.to/~kasiwano/>)

また、iMCs04 は iXsResearch 社の製品です。ドライバ認識用の inf ファイルは iXsResearch 社ウェブサイトからダウンロードして、インストールをしてください。

(参考：<http://www.ixs.co.jp/products/controller/imcs04-j.html>)

5. 問い合わせ

作成者 1： 菅 佑樹 (早稲田大学 創造理工学部 総合機械工学科 助手)

東京都新宿区大久保 3-4-1 早稲田大学西早稲田キャンパス 59-325 教室

E-mail: ysuga@ysuga.net

著作権等問い合わせ: ナレッジサービス株式会社

URL: <http://kserv.jp/>

E-mail: info@kserv.jp