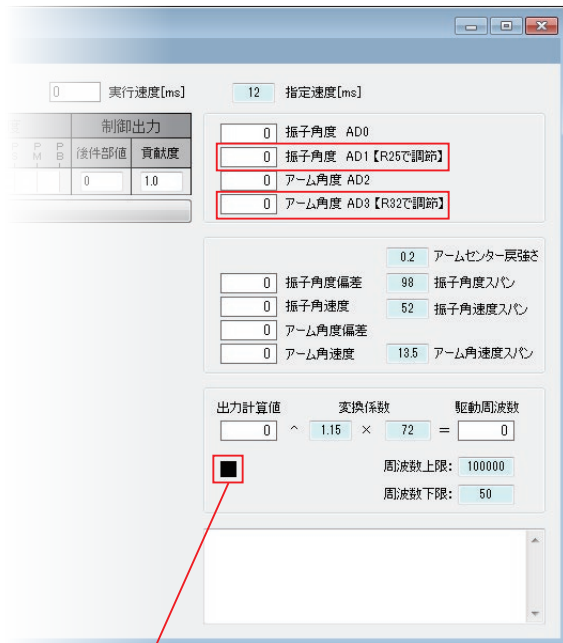


コントロールボードやモータドライバは出荷時に調整済みで、基本的に調整する必要はありません。しかし、以下に該当する場合は調整を行ってください。

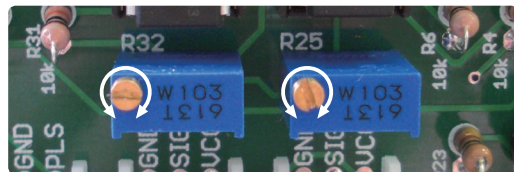
- ・倒立状態でアームが原点に戻ってこない
- ・制御時にアームが支柱に接触することがある
- ・振り上げ倒立の失敗が多い



動作インジケータ ■ : 動作, ■ : 停止

1. 制御ソフトウェアを起動します。
2. パラメータを表示します。
3. ルールなし、本体電源スイッチOFFの状態、「制御開始」ボタンをクリックします。
4. 振子を手動で倒立させ、振り角度 AD1 値が 512 に近くなるよう、基板上の R25 のボリュームを調整してください。
振子の重心がずれていると、AD1 値を 512 にしても振子が原点に戻りません。その際は「実習 05」以降のルールで振子を倒立制御した状態で、振子が原点に戻るようボリュームを調整してください。
5. アームを手動で原点にセットし、アーム角度 AD3 値が 512 に近くなるよう、基板上の R32 のボリュームを調整してください。

5. の調整後、モータ自動停止機能を確認してください。アームを手で左右に動かし、アームが支柱に接触する前に、動作インジケータが黒になれば OK です。



電源スイッチ以外の基板上の電子パーツ類には、直接手で触れないようにしてください。ボリューム調整は、プラスチックなどの絶縁ドライバを使用してください。