

知能メディア(第4回:2010年5月7日)

Keepon 初体験 !?

小嶋 秀樹

xkozima@myu.ac.jp

Keepon を動かしてみる

Keepon に送り出すコマンドは、「**リスト**」の形式をとる。
Keepon に送り出すコマンドは、「**リスト**」の形式をとる。

move tilt 32.5

move

スムーズに動け

setpos

すばやく動け

setacc

加速度の設定

setvel

最高速度の設定

tilt(ティルト)

うなずき上下傾動

pan(パン)

いやいや左右旋回

pon(ポン)

ぽんぽん上下伸縮

side(サイド)

あれあれ左右傾動

動作角度

tilt ± 40

pan ± 180

pon 0~25

side ± 30

(範囲を越えないように)

Keepon を動かしてみる

小嶋の授業情報ページ「[知能メディア](#)」から以下のファイルをダウンロードし、いつものフォルダに入れる。

UsbSerial.tar

max-movado.maxpat

keepon.maxpat

keepon-sample.maxpat

UsbSerial ドライバのインストール

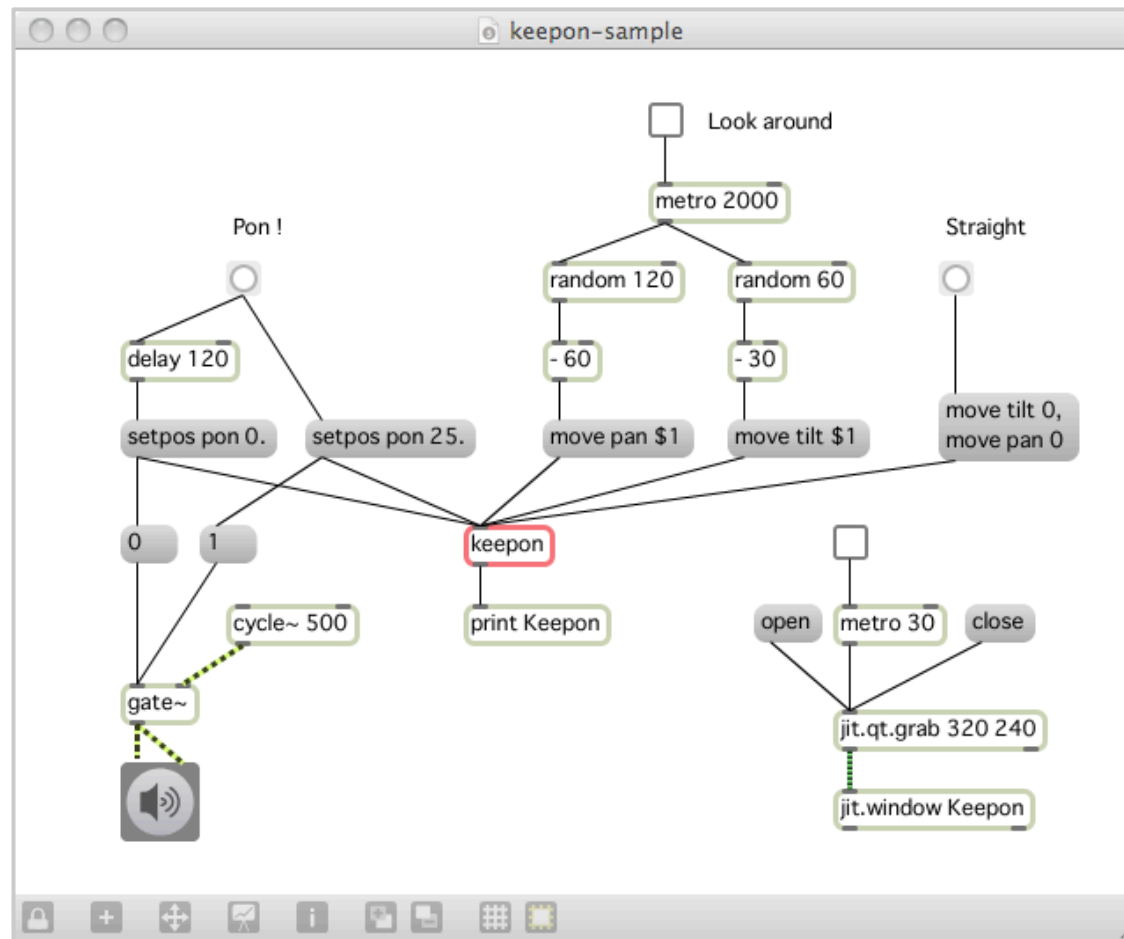
USB から RS-232C への
変換器 (USB-RSAQ5) のドライバ



1. UsbSerial.tar をダブルクリックして展開
2. 解凍された USB-RSAQ5 2.pkg をダブルクリックして、あとは通常どおりにインストール
3. たぶんリブートが必要

Keepon パッチャーを試してみる

まずは `keepon-sample.maxpat` を開いてみよう.



Keepon への「コマンド」

move <axis> <pos>

movac <axis> <acc> <pos>

move1 <axis> <vel> <pos>

setacc <axis> <acc>

setvel <axis> <vel>

setpos <axis> <pos>

getacc <axis>

getvel <axis>

getpos <axis>

動け(なめらかに)

動け(加速度を設定)

動け(最高速度を設定)

move/move1 の加速度を設定

move/movac の最高速度を設定

動け(すばやく)

現在位置を報告せよ

現在速度を報告せよ

設定加速度を報告せよ

<axis>: tilt, pan, pon, side

<pos> : 目標位置(度)

<vel> : 最高速度・現在速度(度/秒)

<acc> : 加速度・減速度(度/秒²)

次回は 5月14日

以上です

<http://www.myu.ac.jp/~xkozima/course/in-ai.html>

授業で使った資料(スライドなど)は,
ここからダウンロードできるようにします.