

ロボット「ミニふぉはぁ」操作

ミニふぉはぁ(以下、本体)を起動

1. 電源オン



ミニふぉはぁの下部にバッテリーが見つからない場合は、図に示すように、次の起動方法を使用してください。これは、起動とシャットダウンのスイッチです。スイッチを左右に切り替えて、オンとオフを切り替えます。



2. コントローラーをペアリングモードにしてRaspberry Piに接続します。

ペアリングモードにするには、「SHARE」ボタンと中央のPSボタンを同時に3秒以上長押しします。その後、ライトが2回点滅し始めます。



もし、ゆっくりと1回点滅し始めた場合、点滅が止まるまでPSボタンを押し続けて、もう一度やり直してください。

3. コントローラーが本体に接続されるまで待ちます。
接続されると、コントローラーライトは薄暗い緑色に点灯します。

4. コントローラーのL1を押して、本体を「アクティブ化」します。
ここでコントローラーライトは明るい緑色に変わります。

5. 上記で準備が完了です。操作手順については、以下の制御セクションを確認してください。



本体の制御

L1を押し、アクティブモードと非アクティブモードに切り替えます。

※コントローラーのライトは、本体がアクティブ化されているか、されていないかを示すために色が変わります。

R1を押して、レストモードとトロットモードに切り替えます。



左スティック

前進/後退:トロットモード時、本体を前進/後退させます。

左/右:トロットモード時、本体を左/右に動かします。



コントローラー右スティックを左右へ動かすと
本体は回転します

右スティック

前方/後方:本体を前方および後方にピッチングします。

左/右:本体を左右に回転させます。



本体の動きを止めた状態で、R1を押すと再び脚を動かし
十字キーの上を押すと脚が伸び、下を押すと脚を縮めます

十字キー

前後:体を上げ下げします。

左/右:体を左/右に回転させます。

「X」ボタン:3回押すと、ジャンプします。

電源オフ



※注意事項

・コントローラーのペアリング手順(上記の手順の繰り返し)

・ペアリングモードにするには、「SHARE」ボタンと中央のPSボタンを同時に押し続けます。その後、ライトが2回点滅し始めます。

もし、ゆっくりと1回点滅し始めた場合、点滅が止まるまでPSボタンを押し続けて、もう一度やり直してください。

・バッテリー電圧

8.4V(別名> 2S)を超えるものでロボットに電力を供給すると、すべての高価なサーボが壊れてしまう可能性が高くなります。

・本体を起動する際、バッテリーが消耗したことを提示するため、バッテリーにリポバッテリーアラームを取り付けているので、ご注意ください。

・完全に放電した後、再度充電する際など、バッテリーの放電が多すぎると、火災が発生する危険性があります。

また、モーターへの電圧が低くなるため、バッテリーが大概放電していると、ロボットの歩行が鈍くなります。