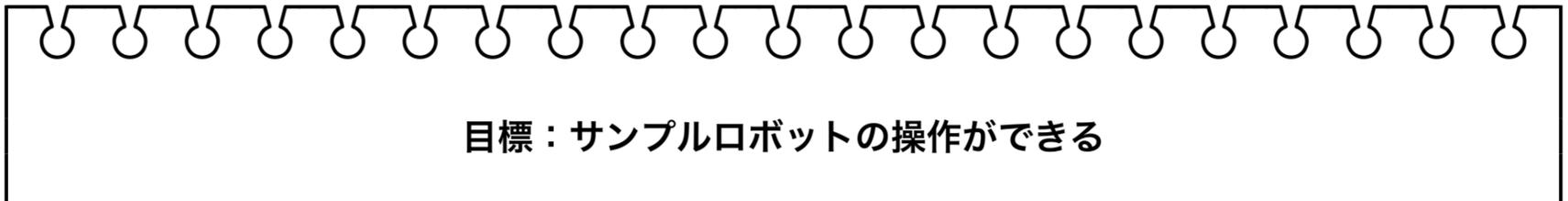


# サンプルロボット操作マニュアル



# 目次

第 1 章	AizuSpider の操作方法	3
1.1	モード切り替え . . . . .	3
1.2	車体操作 . . . . .	3
1.3	アーム操作 . . . . .	4
第 2 章	AizuWheel の操作方法	6
2.1	車体操作 . . . . .	6
2.2	アーム操作 . . . . .	6
第 3 章	双腕建機モデルの操作方法	7
第 4 章	ドローンモデルの操作方法	8

# 第 1 章

## AizuSpider の操作方法

### 1.1 モード切り替え

ロゴ (PS) ボタンを押すことで、車体操作モードとアーム操作モードの切り替えができます\*1。0～2本の JACO2 アームは取り付けできます。

### 1.2 車体操作

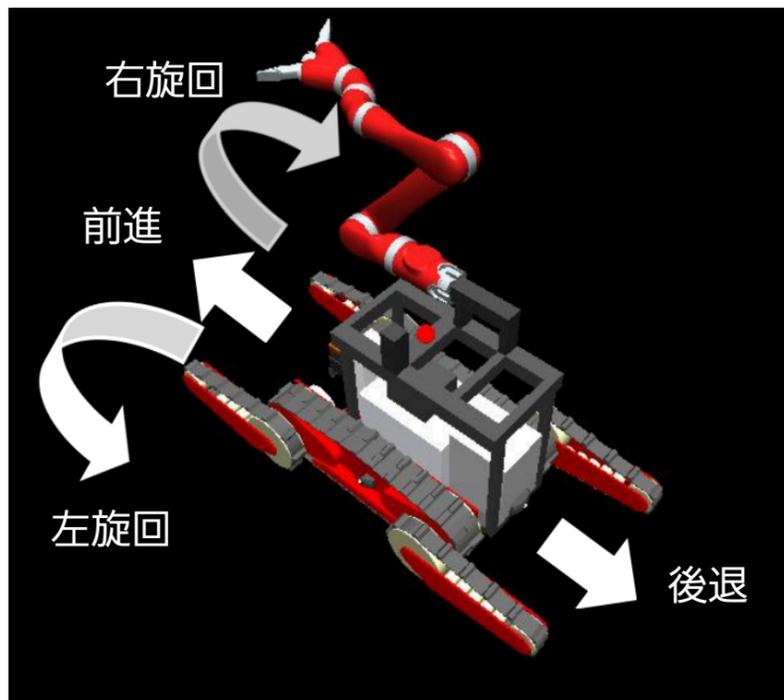
車体の操作方法は以下の通りとなります\*2 (表 1.1, 図 1.1)。

表 1.1: AizuSpider 操作方法

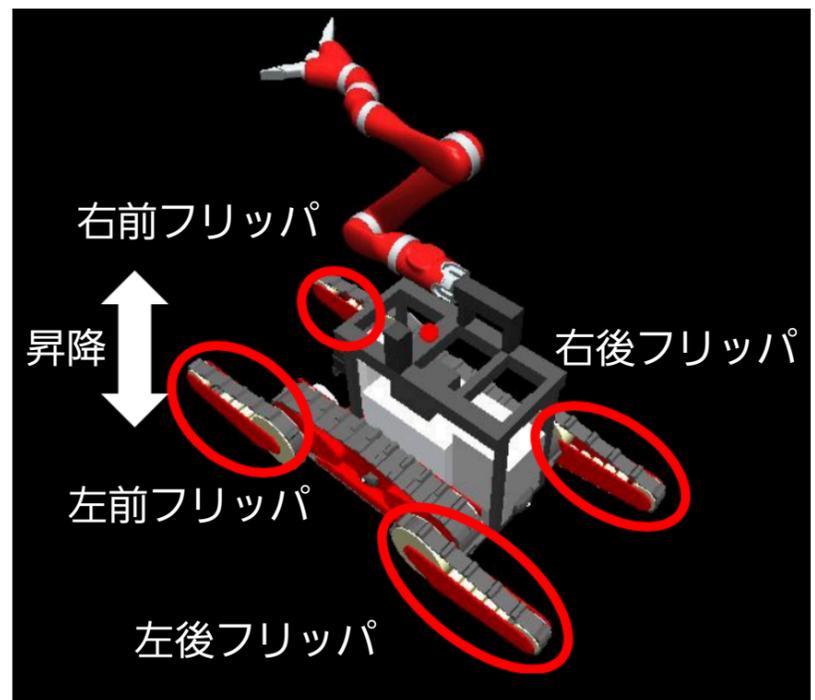
操作	動作
十字キー	クローラの操作 (前進, 後退, 旋回)
左スティック	クローラの操作 (前進, 後退, 旋回)
右スティック	全フリッパの昇降
L2 ボタン + 右スティック	左前フリッパの昇降
R2 ボタン + 右スティック	右前フリッパの昇降
L1 ボタン + 右スティック	左後フリッパの昇降
R1 ボタン + 右スティック	右後フリッパの昇降
R3 (右スティックを押し込む)	全フリッパの位置を揃える

\*1 モード切り替わり順：車体 → アーム 1 → アーム 2 → 車体 → …

\*2 L1, L2, R1, R2 は、任意の組み合わせで利用可能。たとえば、L2, R2 の両方を押しながら右スティックを操作すると、前方の 2 つのフリッパを同時に操作可能。



(a) メインクローラ操作



(b) フリッパ操作

図 1.1: AizuSpider 操作

### 1.3 アーム操作

アームの操作方法は以下の通りとなります (表 1.2, 図 1.2).

表 1.2: アーム操作方法

操作	動作
左スティック 左/右	アーム第 1 関節の操作
左スティック 上/下	アーム第 2 関節の操作
右スティック 上/下	アーム第 3 関節の操作
右スティック 左/右	アーム第 4 関節の操作
□/○ボタン	アーム第 5 関節の操作
L1/R1 ボタン	アーム第 6 関節の操作
L2/R2 ボタン	ハンドの開閉

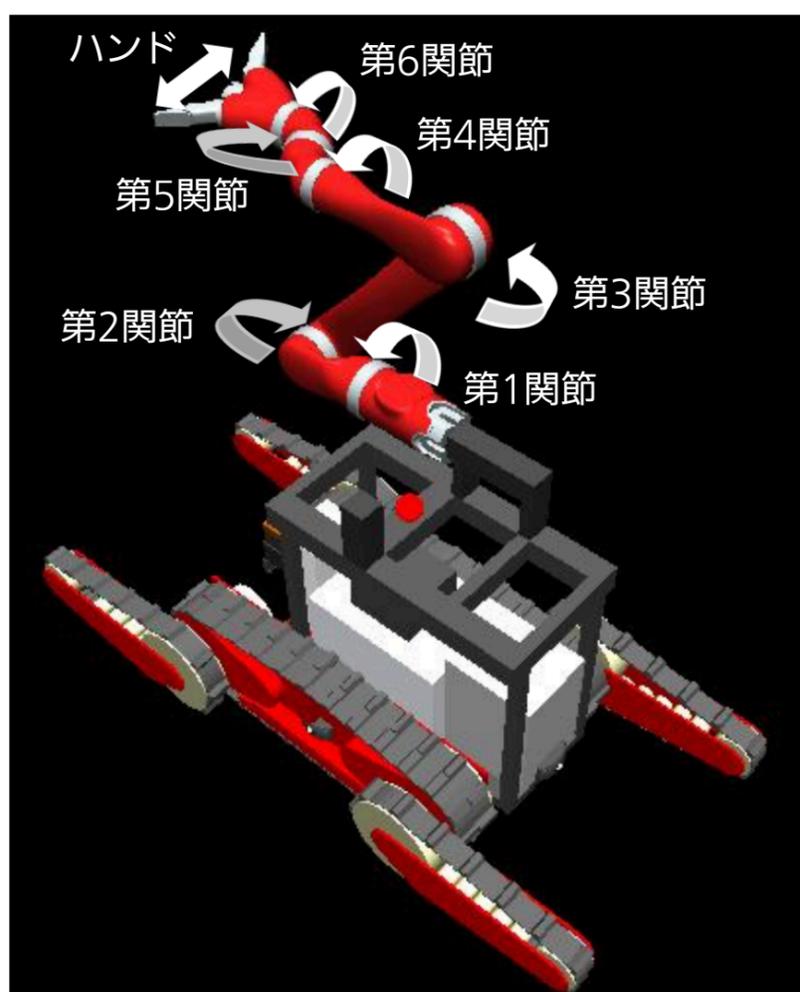


図 1.2: アーム操作方法

### 2.1 車体操作

車体の操作方法は以下の通りとなります（表 2.1）。

表 2.1: AizuWheel 操作方法

操作	動作
十字キー	クローラの操作（前進, 後退, 旋回）
左スティック	クローラの操作（前進, 後退, 旋回）

### 2.2 アーム操作

1.3 節『アーム操作』と同様.

操作方法は以下の通りとなります (表 3.1, 図 3.1).

表 3.1: 双腕建機モデル操作方法

操作	動作
十字キー	クローラの操作 (前進, 後退, 旋回)
L1 ボタン + 左スティック	クローラの操作 (前進, 後退, 旋回)
L1 ボタン + 右スティック	クローラの操作 (前進, 後退, 旋回)
左スティック 左/右	アームベース ヨー軸
右スティック 左/右	アーム第 1 関節 ヨー軸
左スティック 上/下	アーム第 1 関節 ピッチ軸
右スティック 上/下	アーム第 2 関節 ピッチ軸
△/×ボタン	エンドエフェクタ ピッチ軸
□/○ボタン	エンドエフェクタ ヨー軸
L1 ボタン + □/○ボタン	エンドエフェクタ ロール軸
R1/R2 ボタン	エンドエフェクタ 開閉
ロゴ (PS) ボタン	操作対象アーム切り替え

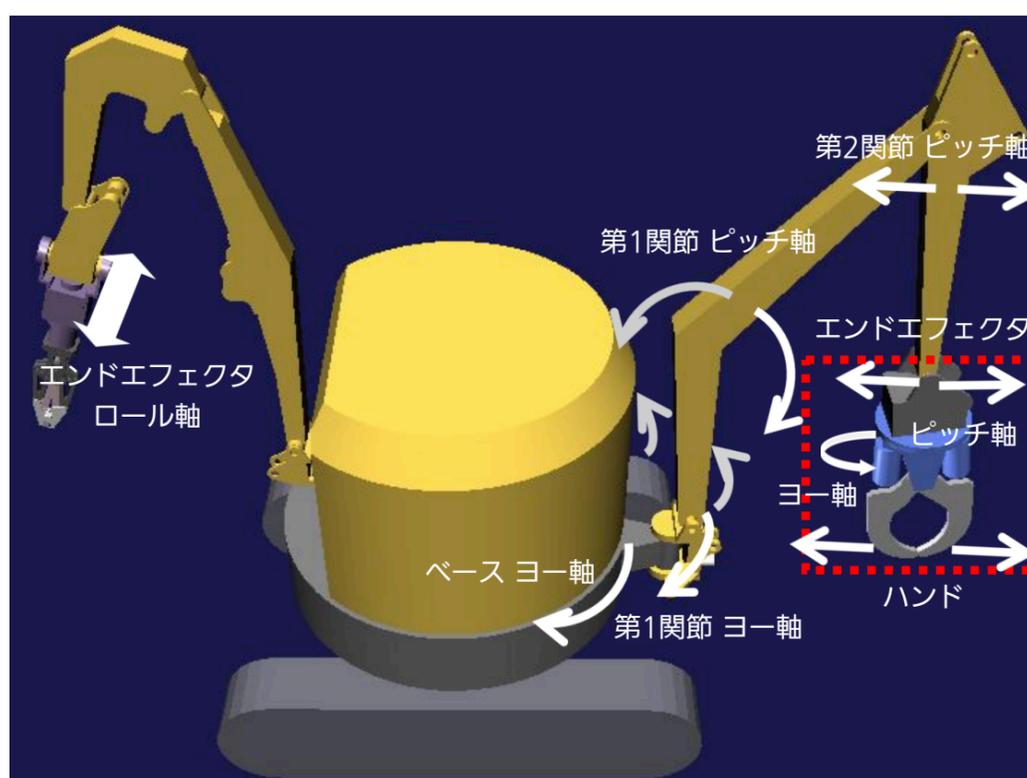


図 3.1: 双腕建機モデル操作方法

## 第 4 章

# ドローンモデルの操作方法

操作方法は以下の通りとなります (表 4.1, 図 4.1).

表 4.1: ドローンモデル操作方法

操作	動作
十字キー	カメラの傾き操作
左スティック 上/下	機体の上昇/下降
左スティック 左/右	進行方向の向き操作
右スティック	機体の操作 (前進, 後退, 左右移動)
×ボタン	ローターの回転/停止
R3 ボタン	機体の傾きを維持するモード (傾いた方向に移動し続ける), 操作していない間は静止するモードの切り替え

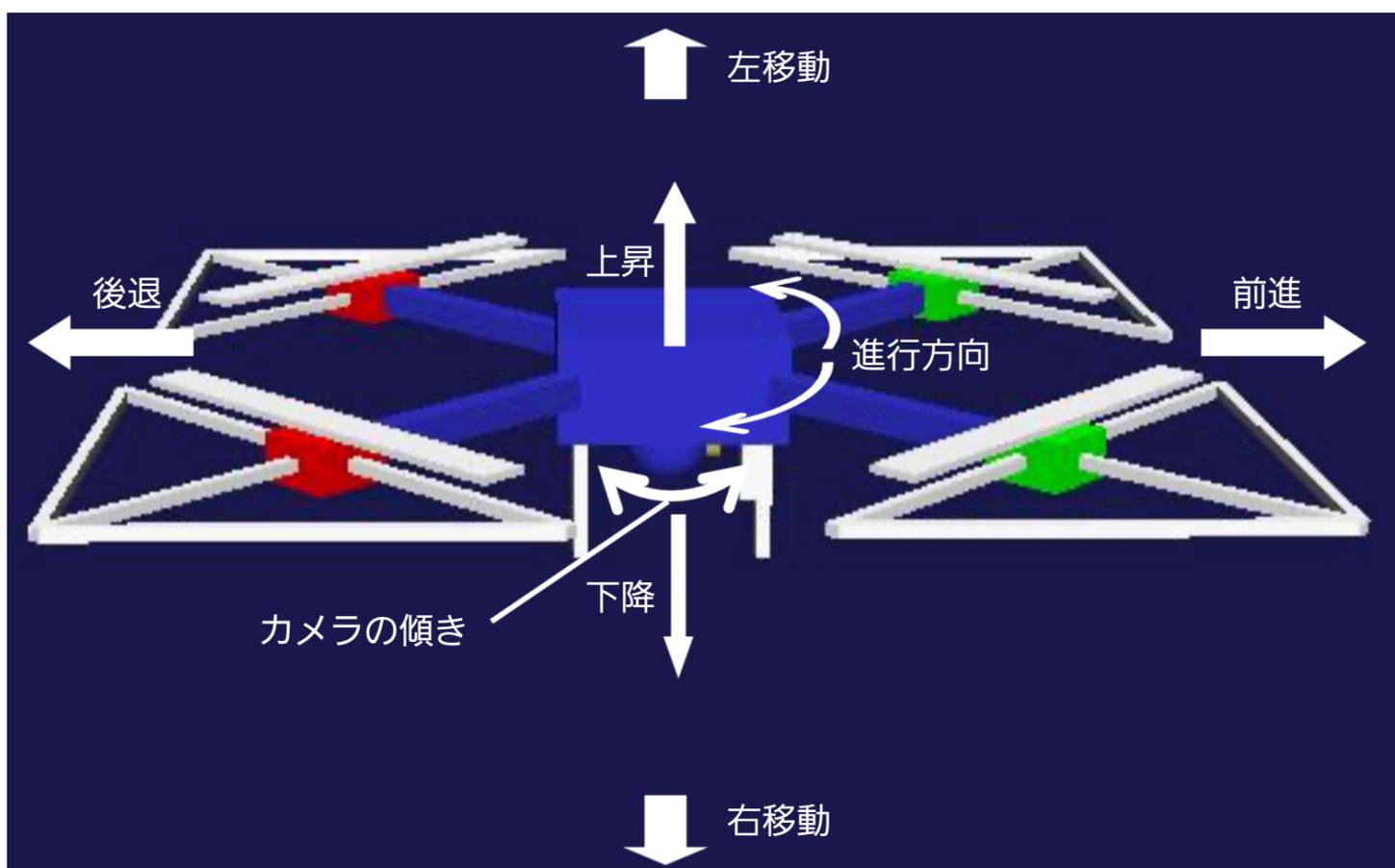


図 4.1: ドローンモデル操作方法