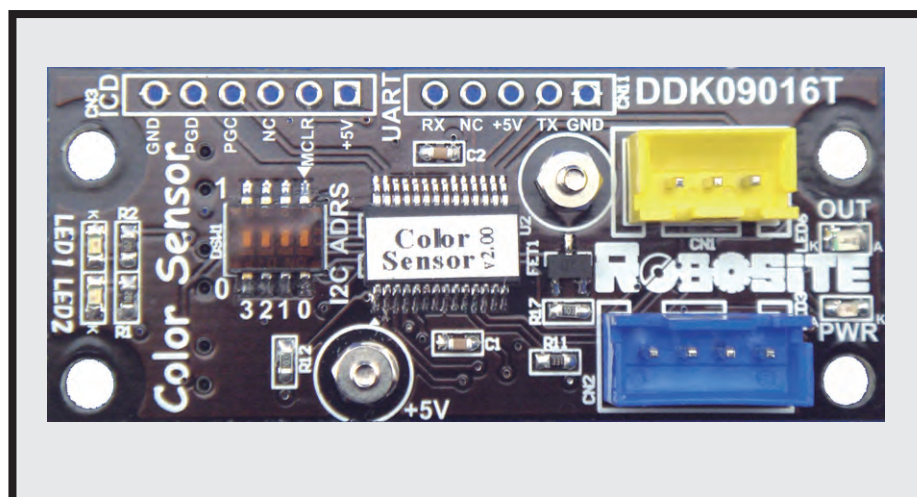


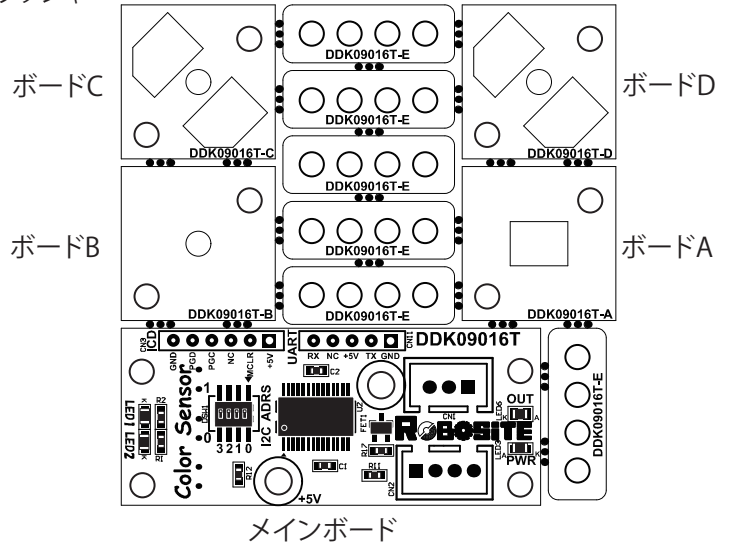
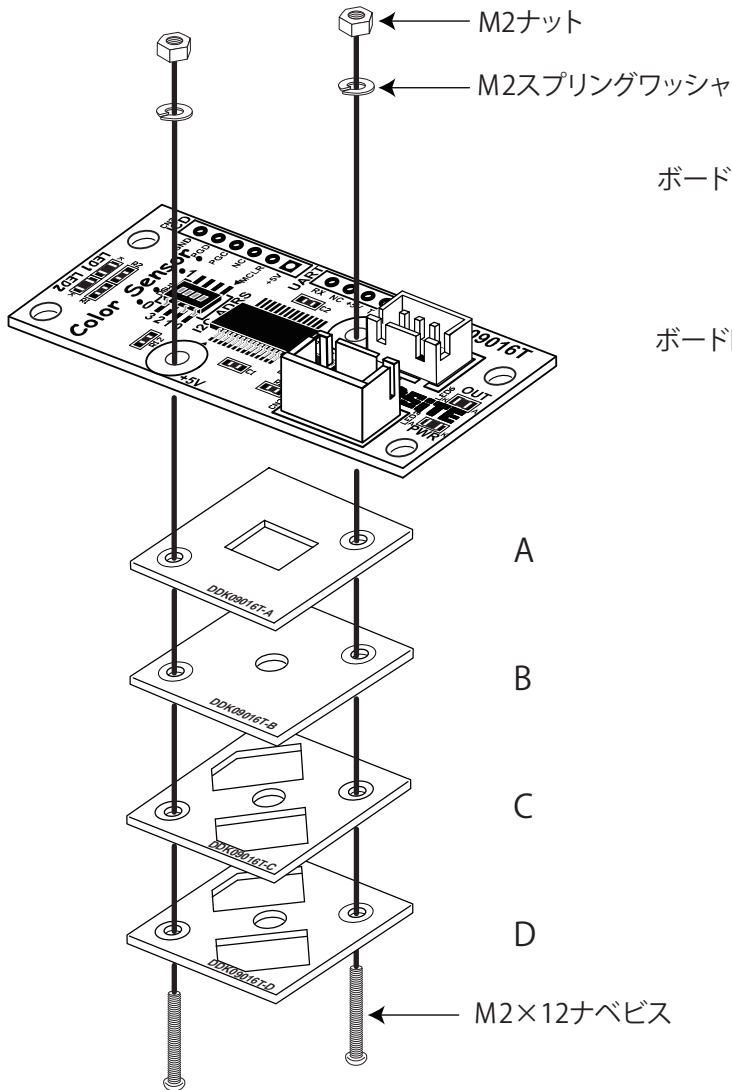
COLOR SENSOR

カラーセンサー

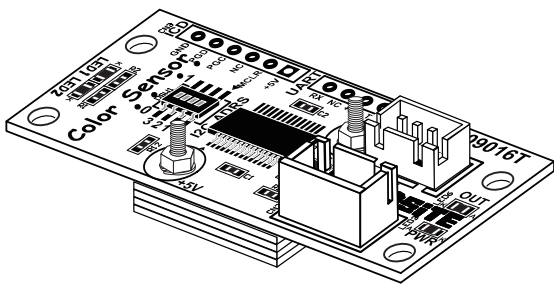
組立、操作説明書



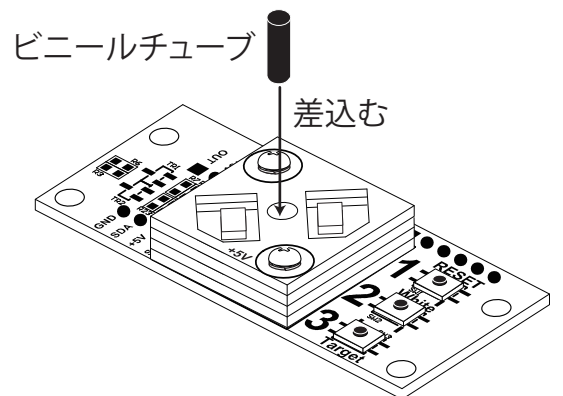
カラーセンサー組立手順



1. 基板を各部材に分けてください。
2. 左図のようにメインボードに各ボードを重ねてM2ナベビスで取付けてください。
3. M2ナベビスが基板の穴に入りにくい場合がありますので、そのときはドライバーでねじるようにいれてください。
4. 外光などでセンサーの感度が悪いときは付属の黒いビニールチューブを適当な長さにカットしてセンサー（中央の丸穴）に差込んで接着剤などで固定してください。



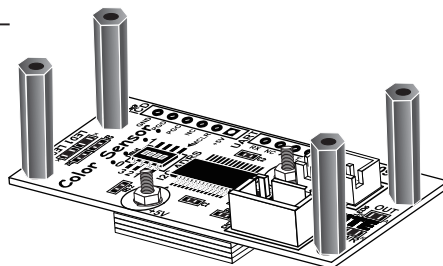
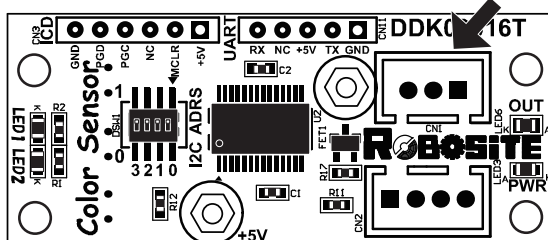
完成図



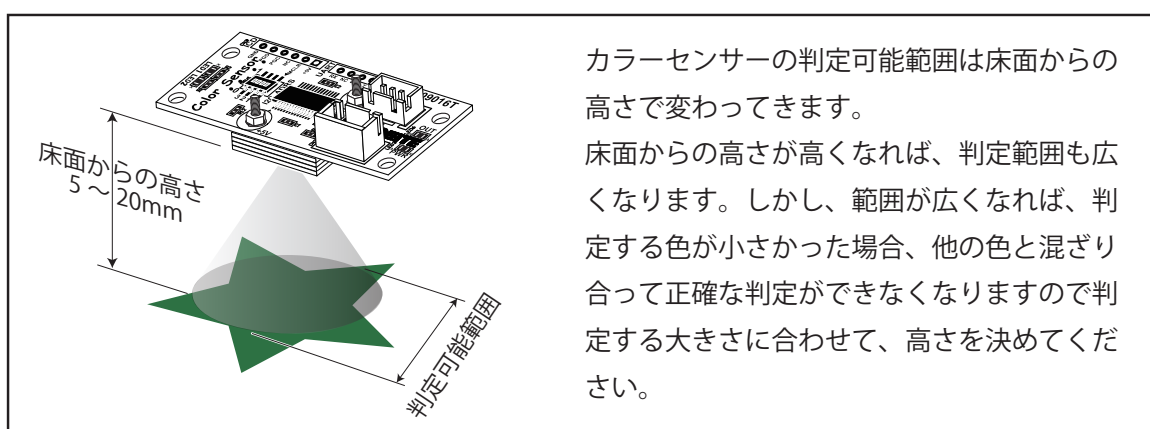
カラーセンサー操作説明

(1) カラーセンサーの取付方法

黄色 3 ピンコネクター



- 1) CN1(黄色 3PIN コネクター) にロボットからのケーブルを接続します。
- 2) 付属の 20mm スペーサーを使ってカラーセンサーをロボットに取付けてください。
- 3) 取付ける際、床面からセンサー下部までの間は 5 ~ 20mm にしてください。



カラーセンサーの判定可能範囲は床面からの高さで変わってきます。
床面からの高さが高くなれば、判定範囲も広がります。しかし、範囲が広がれば、判定する色が小さかった場合、他の色と混ざり合って正確な判定ができなくなりますので判定する大きさに合わせて、高さを決めてください。

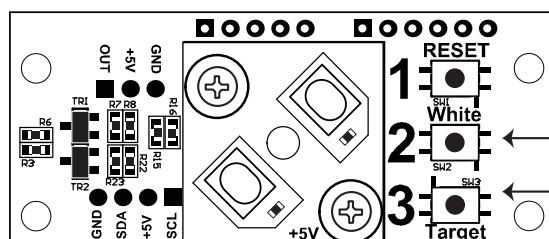
(2) 色判定の設定方法

1) ホワイトバランスの設定方法

1. ロボットの電源を OFF にしてください。
2. 2 番のボタンを押しながらロボットの電源を ON にしてください。
3. 白色 LED が点滅している間 (およそ 5 秒) に白色の紙の上にカラーセンサーを置いてください。
4. 白色 LED が点灯になれば設定完了です。(ロボットの電源を OFF にしても設定は記憶されています。)

2) ターゲット色の設定方法

1. ロボットの電源を OFF にしてください。
2. 3 番のボタンを押しながら、ロボットの電源を ON にしてください。
3. 白色 LED が点滅している間 (およそ 5 秒) にターゲットにする色の上にカラーセンサーを置いてください。
4. 白色 LED が点灯になれば設定完了です。



2 番のボタン

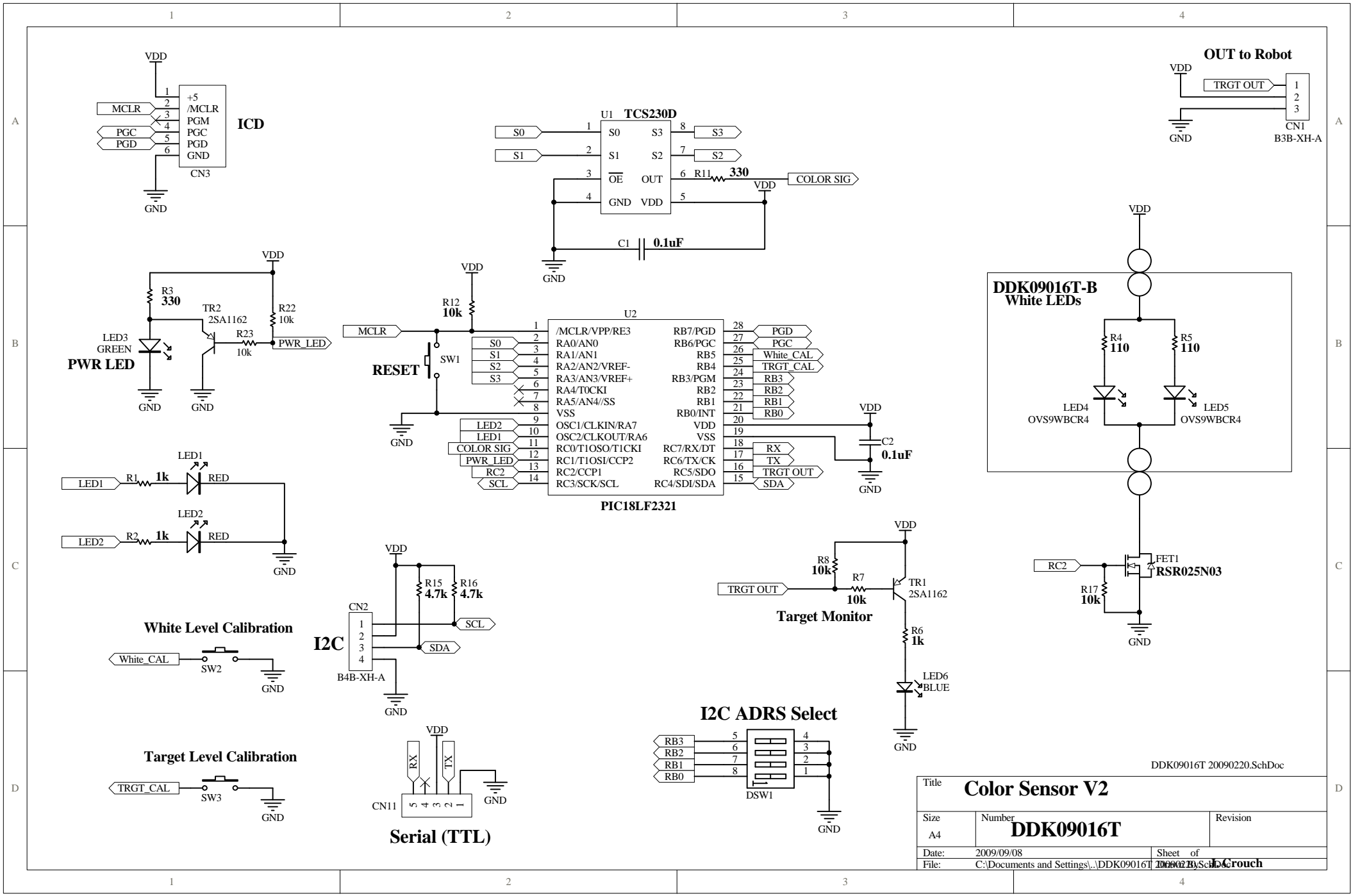
3 番のボタン

ホワイトバランスとは？

ターゲット色を判定する場合、最初に基準となる色を設定し、ターゲット色から基準色の RGB の値の差を検出し判定します。その基準色を設定することをホワイトバランスといいます。

株式会社ダイセン電子工業

〒556-0005 大阪市浪速区日本橋 4-9-24
TEL 06-6631-5553 FAX 06-6631-6886
e-mail ddk@daisendenshi.com
URL <http://www.daisendenshi.com>



DDK09016T 20090220.SchDoc

Title Color Sensor V2		
Size	Number	Revision
A4	DDK09016T	
Date:	2009/09/08	Sheet of
File:	C:\Documents and Settings\...DDK09016T	2009/09/08 SchDoc