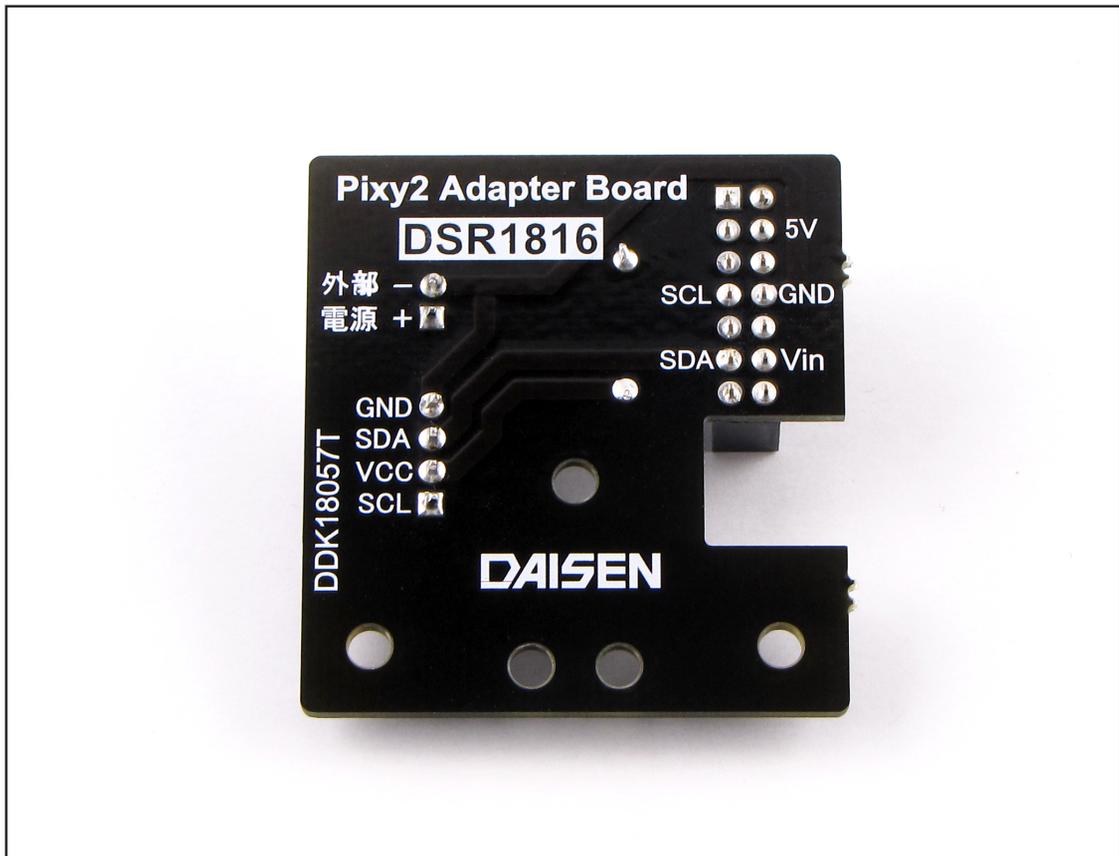


Pixy2 Adapter Board

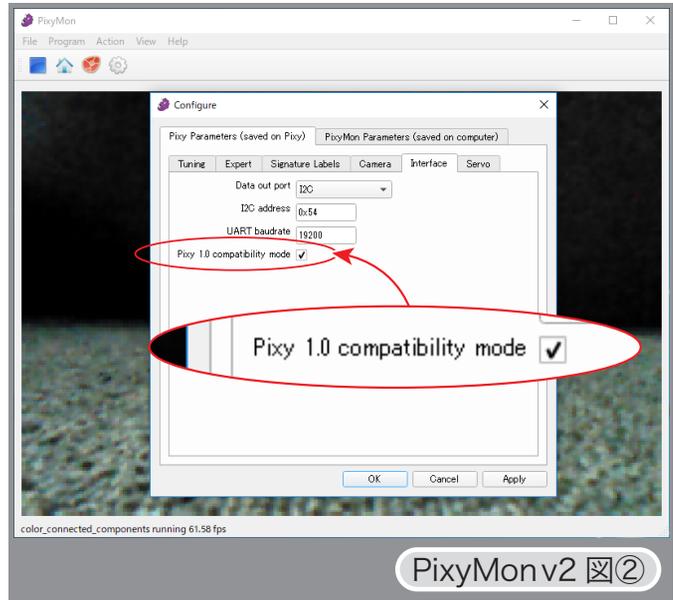
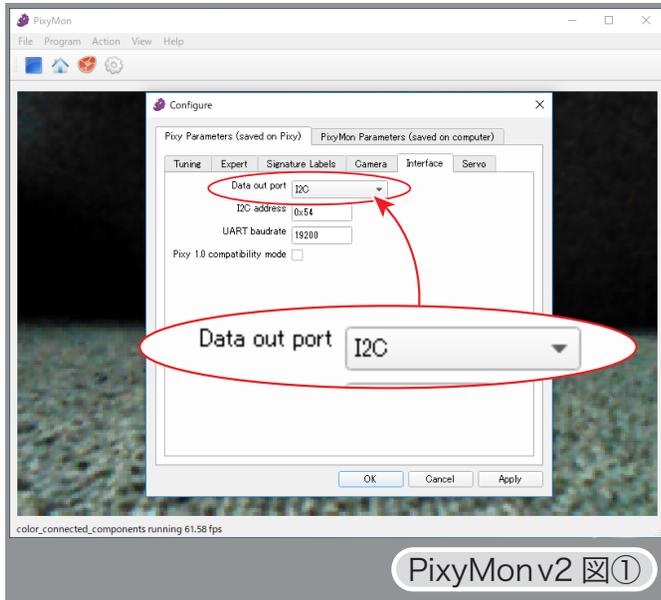
DSR1816 取扱説明書



株式会社ダイセン電子工業
DAISEN

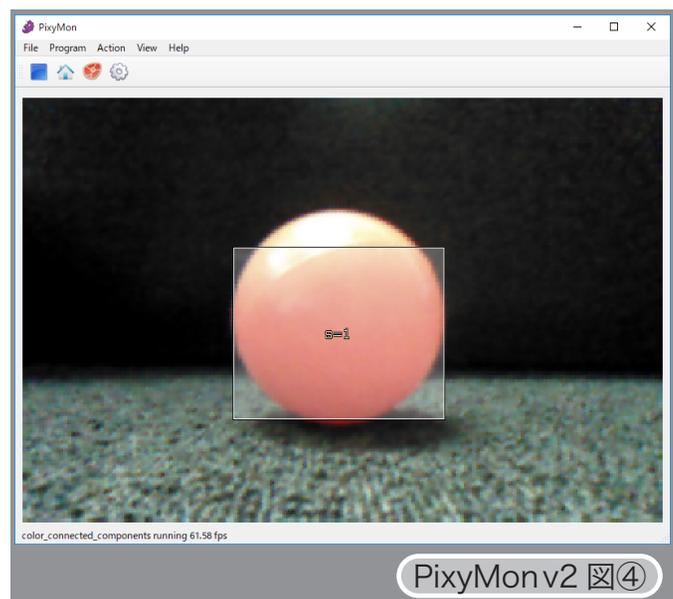
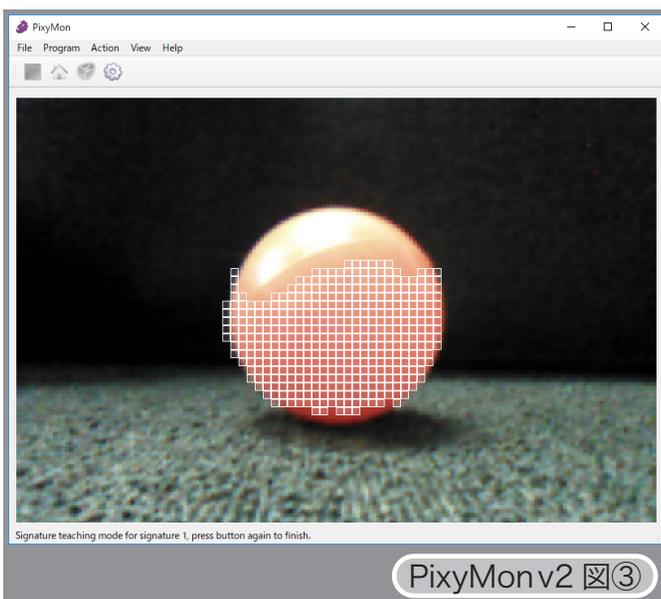
◆ PixyMon v2 の設定

CMUcamサイトよりPixyMon v2をダウンロードします。MicroUSBケーブルでPIXY2をPCに接続します。インストール後、設定 (configure) からInterfaceタブを開きます。PixyMon v2 図①に示すように、Data out portを“I2C”に設定します。次にPixyMon v2 図②に示すように Pixy 1.0 compatibility mode にチェックを入れます。



◆ カラー学習の手順

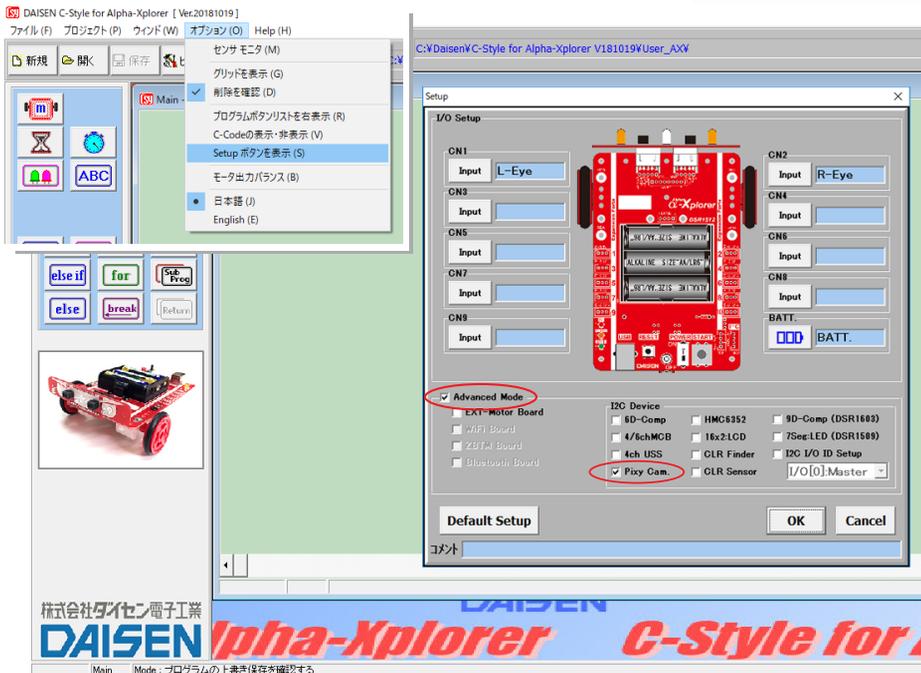
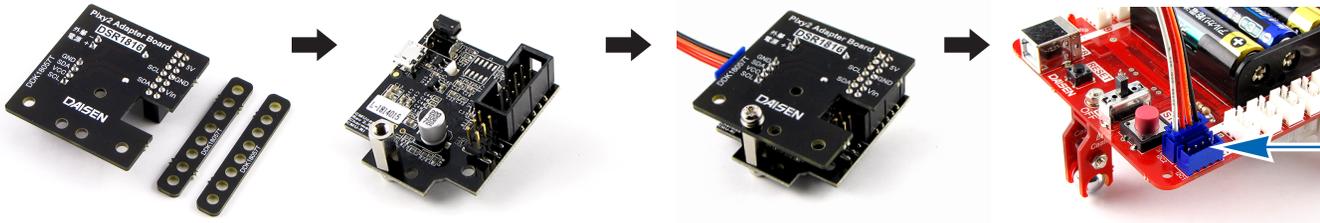
PIXY2上部のスイッチを長押しします。長押し中、白→赤→橙→黄→緑→水→青→紫の順に下部のLEDの色が変化します。赤から紫で表示された7つのレンジそれぞれに対象物のカラーを学習させることができます。(この時のLEDの色は7つのレンジを表現したもので、学習させるカラーとの相互関係はありませんのでご注意ください) 学習させたいレンジで長押しをやめ、対象物をカメラに映すとカラーの検出が始まります。PixyMon v2 図③は、PIXY2が対象物のカラーを検出し、認識している状態です。認識したことを確認後、スイッチを押すと学習が完了します。PixyMon v2 図④は、Signature I rangeにオレンジの対象物を学習したことを示しています。



◆ 取付け

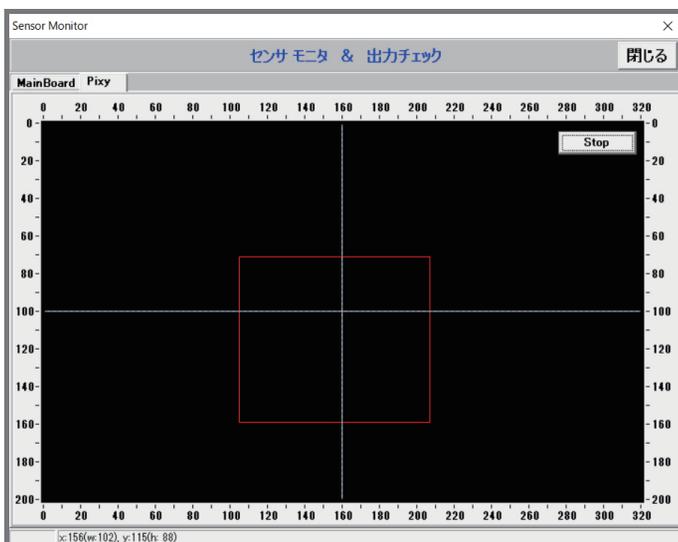
変換ボードからバー(2本)をペンチなどで切り離し、PIXY2に付属のスペーサーとビスで変換ボードを取付けます。取付け後、付属のケーブルでロボットのI2Cコネクタに接続します。

TJ3Bまたはα-Xplorerに接続する場合は、事前にXH4ピンコネクタをハンダ付けする必要があります。(e-Gadget には標準実装済みです)



◆ C-Style の設定

C-Styleを起動し、オプションメニューから“Setupボタンを表示”をクリックすると画面右上にSetupボタンが表示され、同時にSetupウィンドウが開きます。SetupのAdvanced Modeにチェックし、I2C DeviceのPixy Cam. にチェックを入れてOKをクリックします。(ご使用の際には、最新バージョンのC-Styleをインストールしてください)



◆ 出力チェック

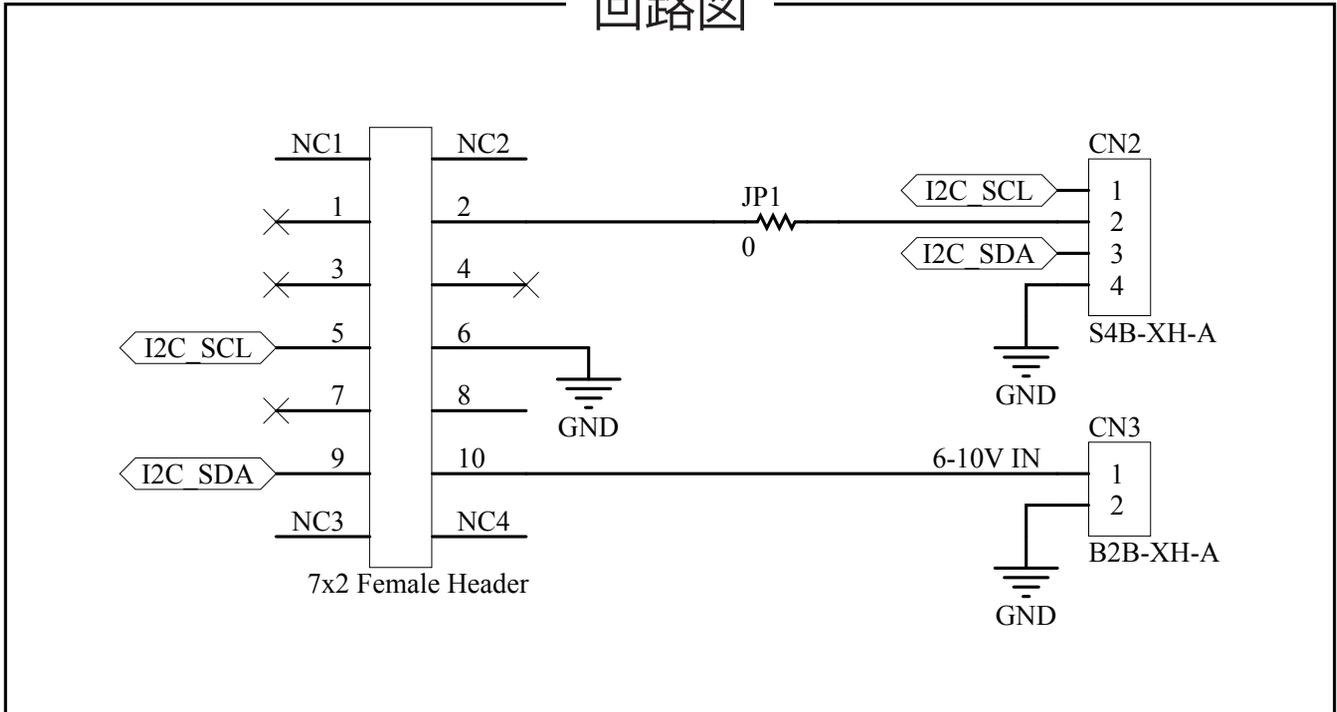
センサモニタを開き Pixy タブをクリックすると、Pixy2の出力チェックが行えます。Start ボタンをクリックし学習済みの対象物をカメラに映すと、出力チェック画面上に対象物を捉えた四角い枠が表示されます。出力チェック画面の座標から得た対象物の大きさやカメラとの位置関係等の情報を元に、ロボットのセッティングやプログラミングを行います。

◆ サンプルプログラム

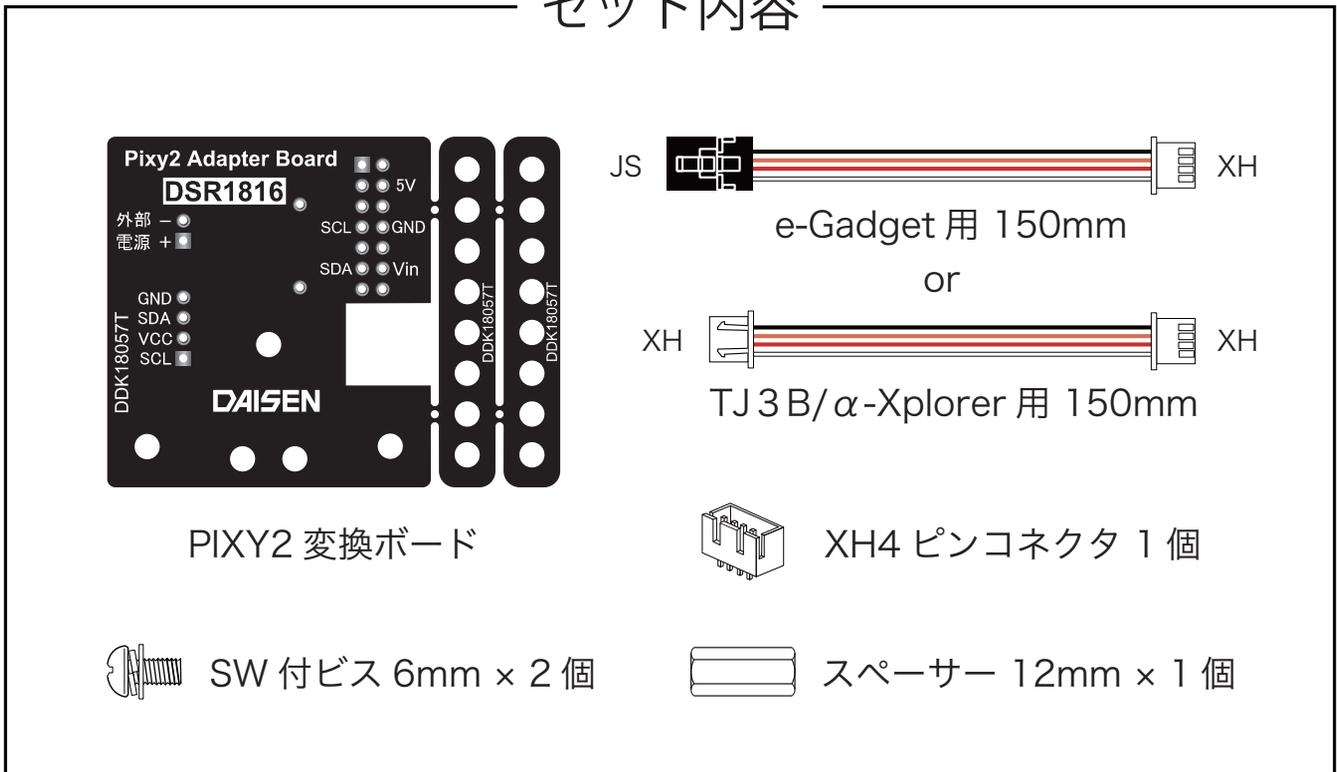
C:¥Daisen¥C-Style for Alpha-Xplorer¥User_AX¥Pixyよりサンプルプログラムを開き、ビルドしダウンロードすると、PIXY2を伴ったダイセンロボットを動かすことができます。これを参考にプログラムの編集を行なってください。

※PIXY2を使用するためには、C-Style上で設定を行なった後プログラムをビルドし、ロボットにダウンロードする必要があります。

回路図



セット内容



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

URL: <http://www.daisendenshi.com>

e-mail: ddk@daisendenshi.com