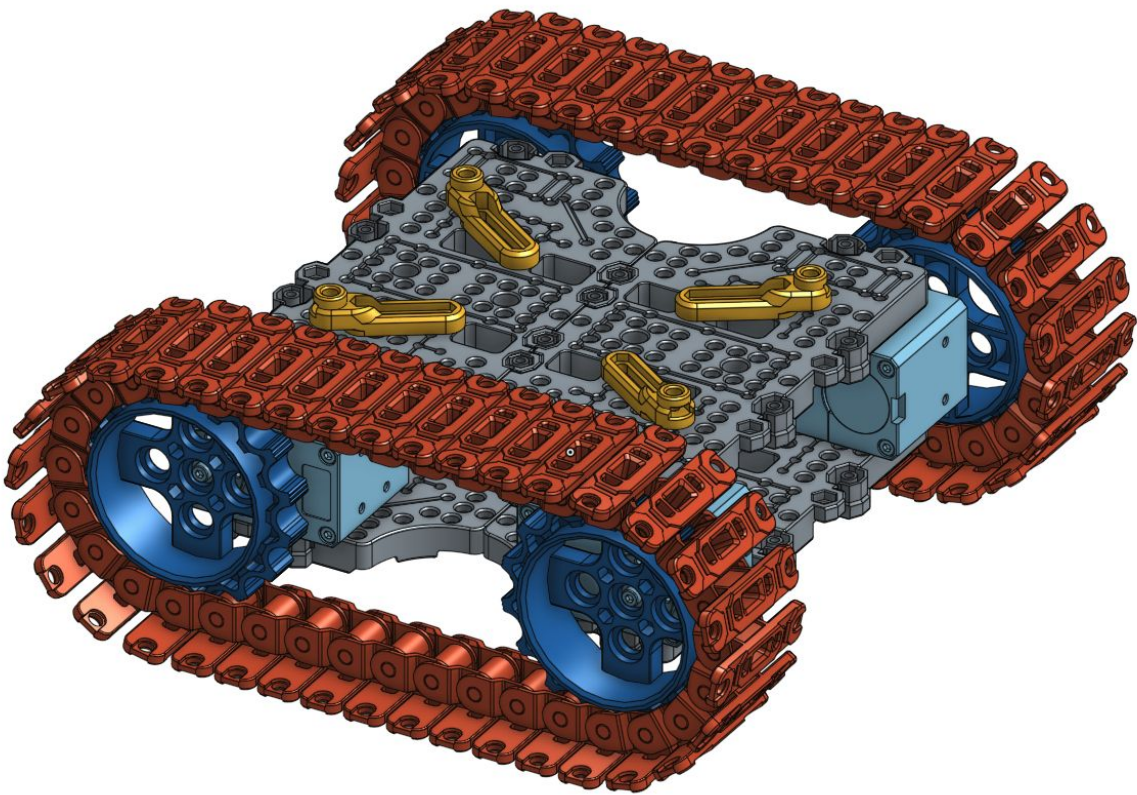


Turtlebot3 Friends: Tank セットアップ



Turtlebot3 Friends: Tank セットアップ	1
1. 前提条件	3
2. 部品リスト	3
3.ハードウェア	4
4.ソフトウェア	5
5.リンク	5

1. 準備

1.1. 環境設定

Arduino IDEでの、OpenCRの環境を構築済みである。

まだ、構築していない場合は、以下のリンクを参考に構築する。

URL : http://emanual.robotis.com/docs/en/software/arduino_ide/#software-installation

1.2. Bluetoothモジュールの設定

BT210とRC-100がペアリング済みであること。

※出荷時にペアリング済み。

1.3. Dynamixelの設定

- ・ Baud Rate が 1[Mbps]に設定されていること。

- ・ Operating Mode (11) が 1 (Velocity Control Mode) に設定されていること。

※出荷時に設定済み。

2. 部品リスト

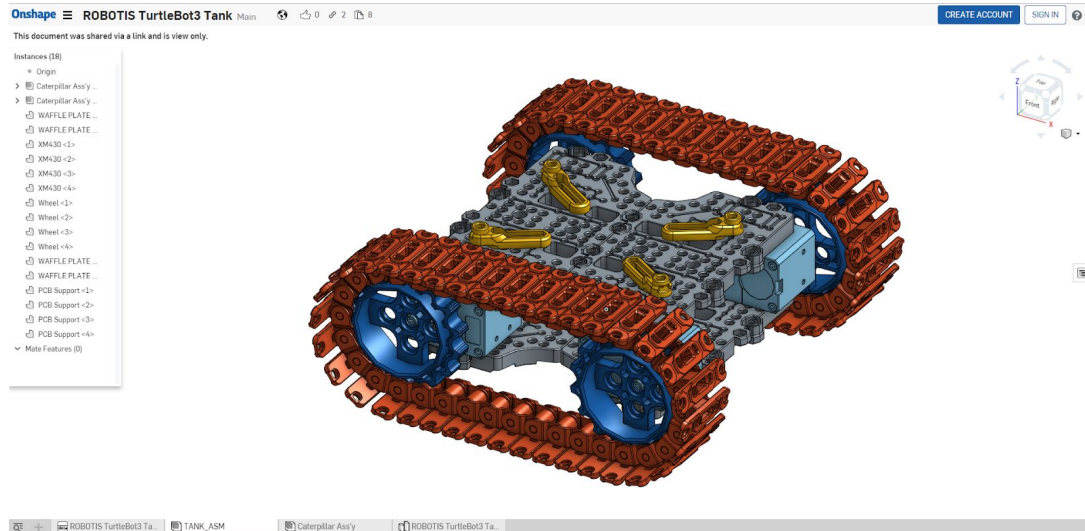
部品名	個数	概要
Turtlebot3 Friends: Tank	1	Turtlebot3シリーズのTankモデル
BT210(Tank用/コントローラー用)	2	Tankに接続するBluetoothモジュール
RC-100B (Remote Controller)	1	Tankを操作するBluetoothコントローラー
LIPO Battery 11.1V 1,800mAh	1	リチウムポリマーバッテリー
LIPO Battery延長ケーブル	1	バッテリー延長ケーブル
LIPO Battery Charger	1	バッテリーチャージャー
SMPS 12V5A	1	バッテリーチャージャー用ACアダプタ
USB Cable	1	MicroBタイプのUSBケーブル

3.ハードウェア

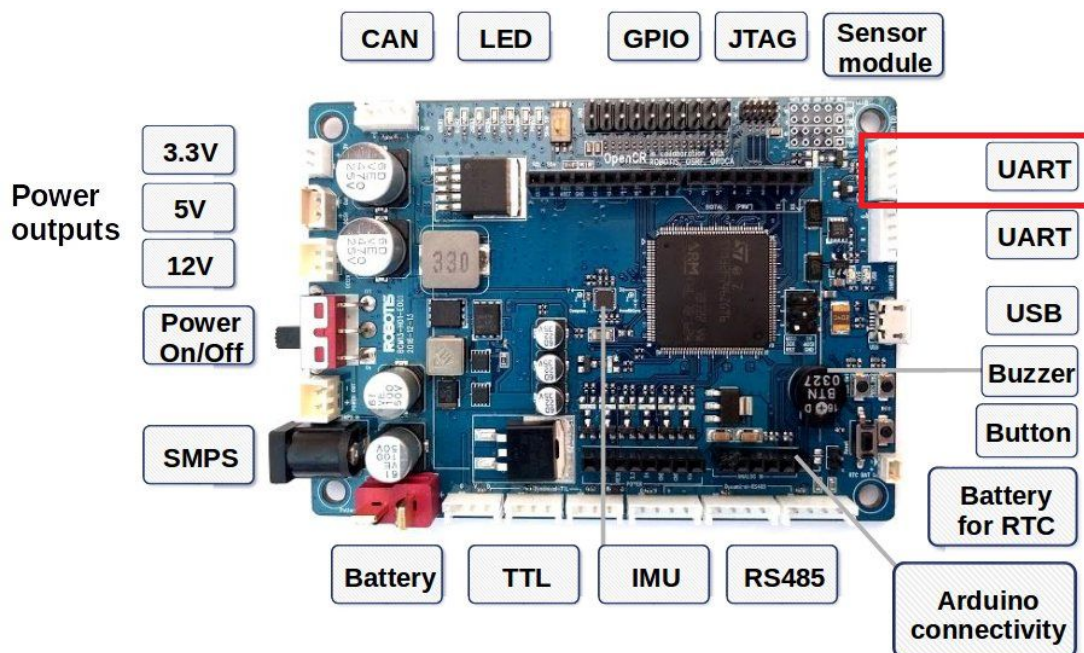
Turtlebot3 Friends: Tankを使用する。

詳細なパーツのリストは、以下のリンクを参照。

<https://cad.onshape.com/documents/932bfc80bfc1448e88a3a0d9/w/26472ff2cd4fb314d09c0a17/e/0b19a57abdecc4a08c3dc776>



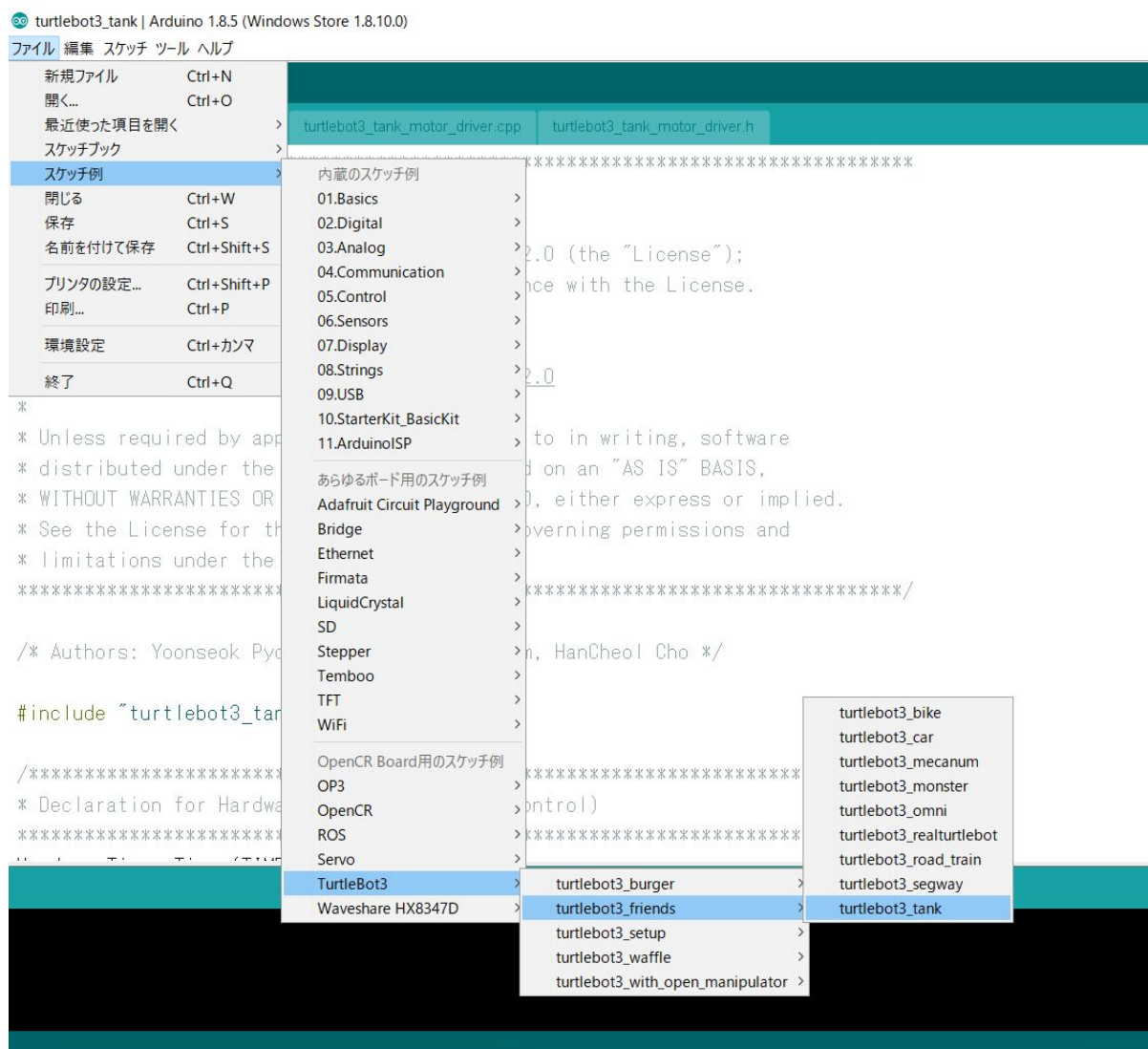
BT210は、枠で囲っている方のUARTに接続する。



4. ソフトウェア

Arduino IDE の Example → Turtlebot3 →turtlebot3_friends →turtlebot3_tankを選択し
OpenCMボードへ書き込む。

※このExampleは、モーターの位置指定ではなく、スピード指定での動作となる。



5. リンク

Turtlebot3 Friends: Tank

URL : <http://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/locomotion/>

RC-100

URL : http://support.robotis.com/jp/product/auxdevice/communication/rc100_manual.htm

BT-210

URL : <http://support.robotis.com/en/product/auxdevice/communication/bt-210.htm>

問い合わせ先：
株式会社ロボティズ日本支店
tel:03-6869-8804
e-mail : japan@robotis.com