レスキュー ロボット コンテスト　参加チームへの

レスコン・ボード
User's Manual

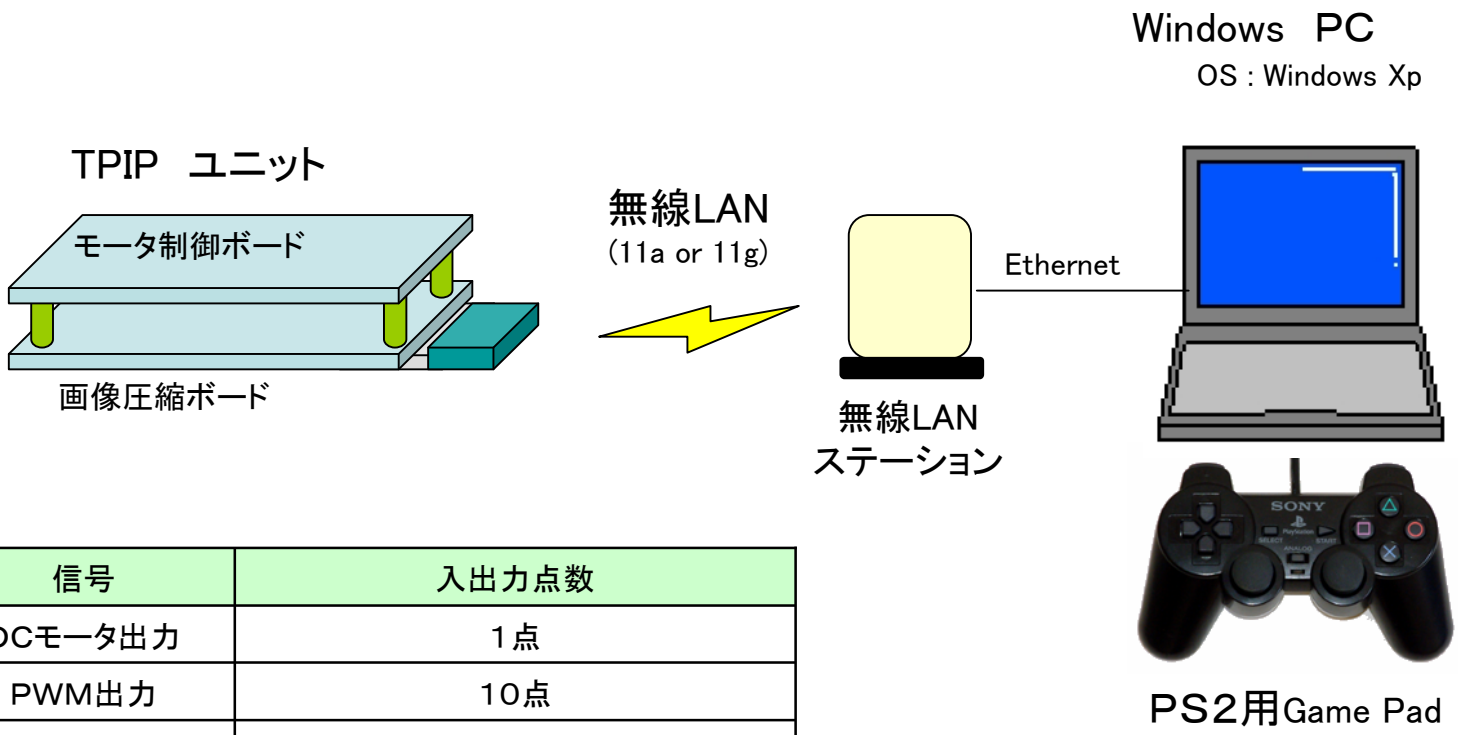
（ハードウェア編）

Rev.　1.00　（初版）

SANRITZEB

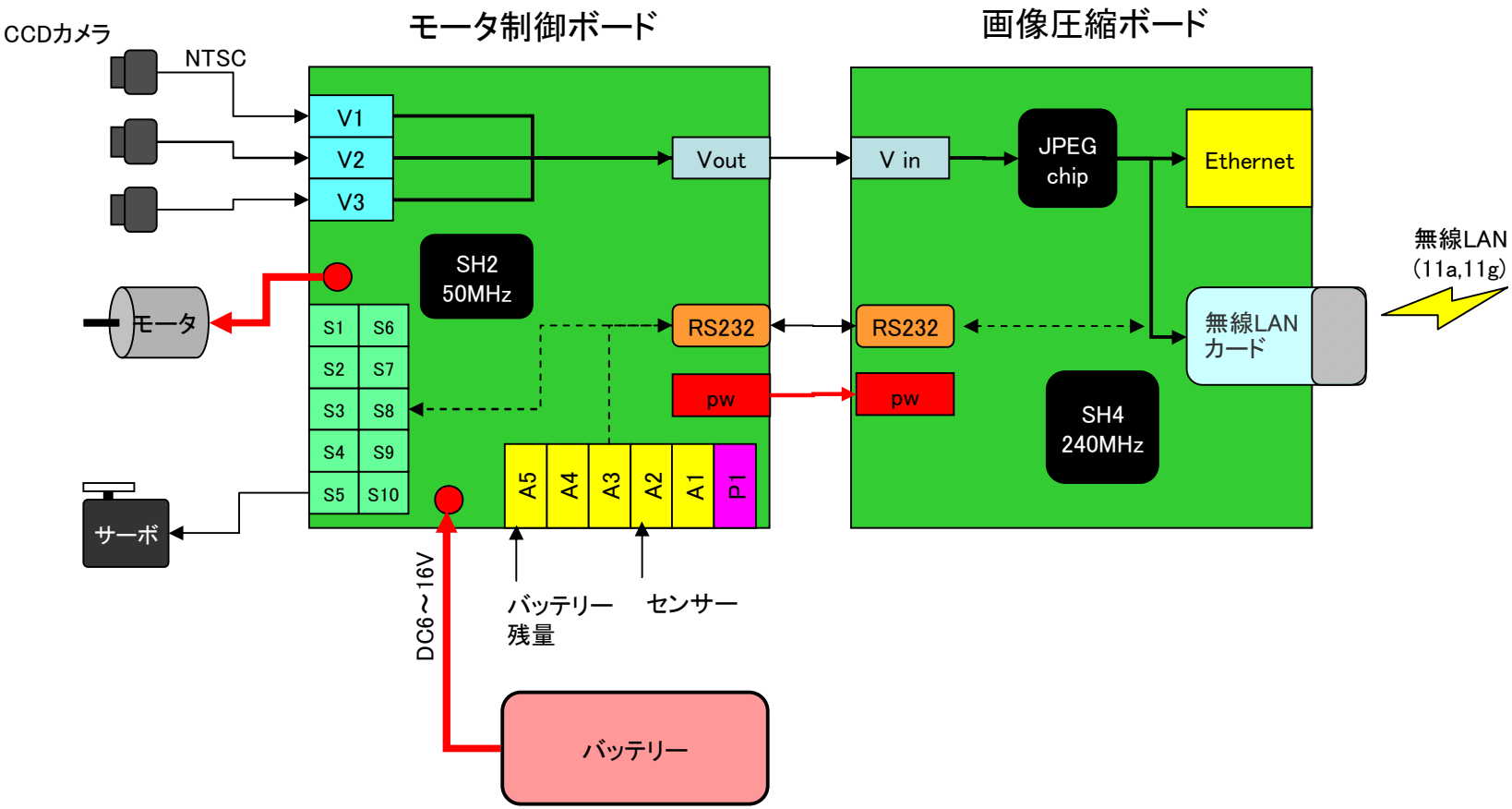
1. 概要

1. 1　システム構成



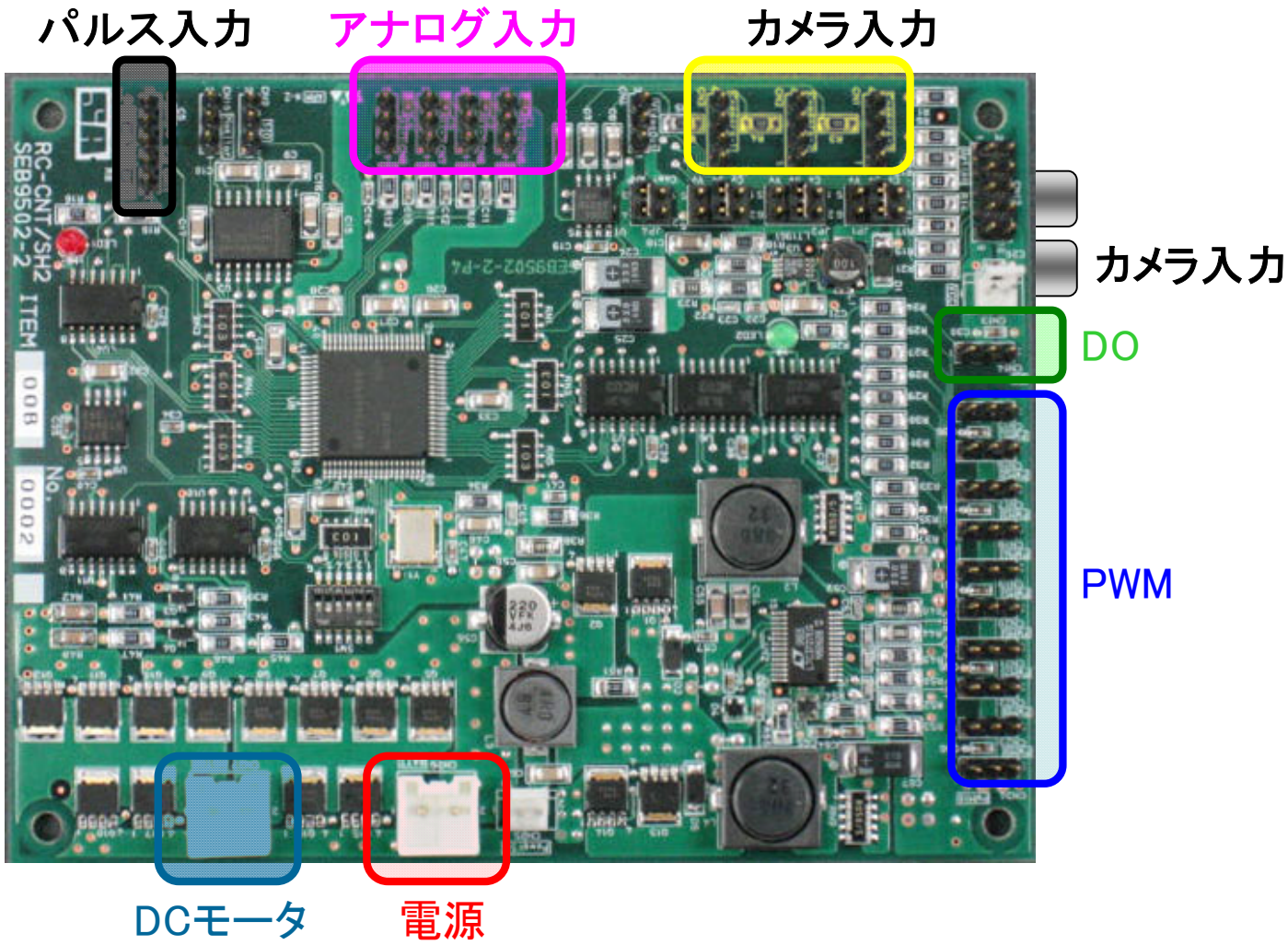
信号	入出力点数
DCモータ出力	1点
PWM出力	10点
デジタル出力	1点
アナログ入力	4点（1点はバッテリー電圧）
パルス入力	1点
ビデオ入力	3点（1点選択切替）

1．2　ボード構成

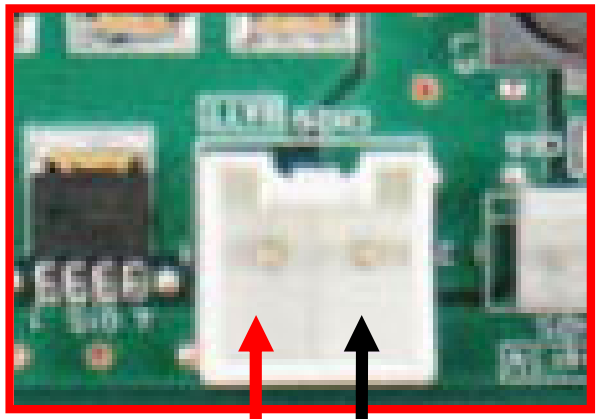

CCDカメラ
NTSC
モータ制御ボード
画像圧縮ボード
V1
V2
V3
Vout
V in
JPEG chip
Ethernet
SH2 50MHz
モータ
S1
S6
S2
S7
S3
S8
S4
S9
S5
S10
RS232
RS232
pw
pw
無線LAN カード
無線LAN (11a,11g)
SH4 240MHz
A5
A4
A3
A2
A1
P1
サーボ
DC6～16V
バッテリー残量
センサー
バッテリー

2. 接続方法

2. 1　コネクタ配置



２．２　電源ケーブル



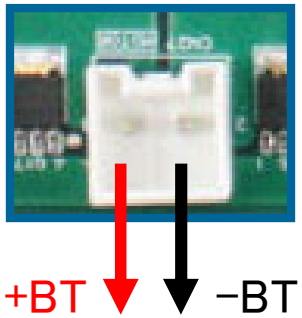
バッテリー（＋）　　（－）

DC　：　６～１６V

ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	VHR-2N	JST	
圧着ピン	BVH-21-P1.1	JST	2pin使用

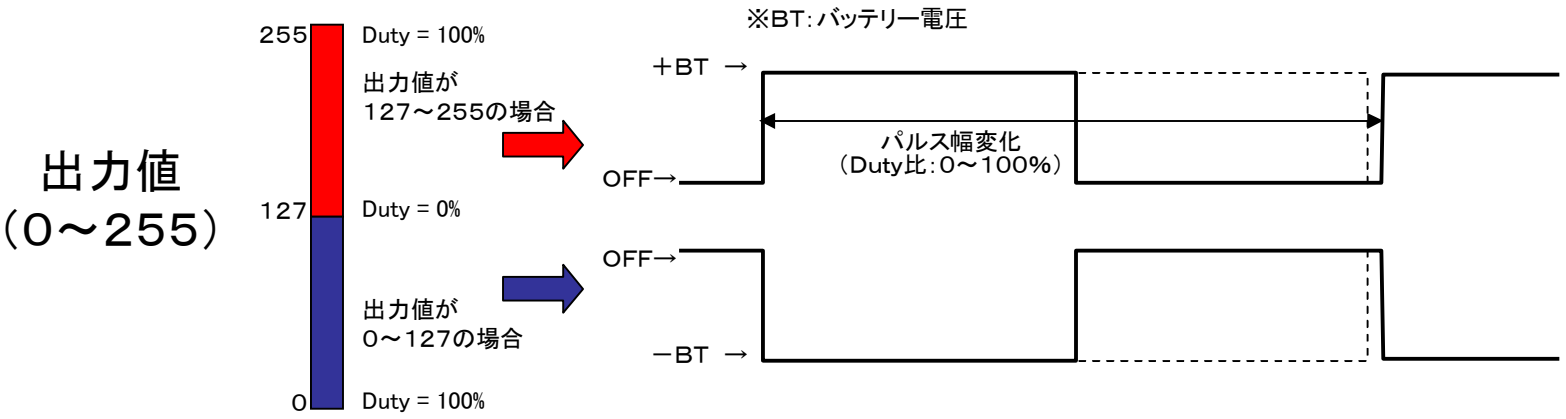
2．3　DCモーター



ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	VHR-2N	JST	
圧着ピン	BVH-21-P1.1	JST	2pin使用

DCモーター　40W

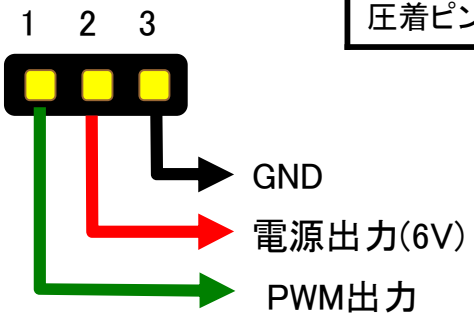


注）現ファームウェア（モータ制御ボード）では、出力値は64～255の範囲に出力制限されています。

SANRITZ

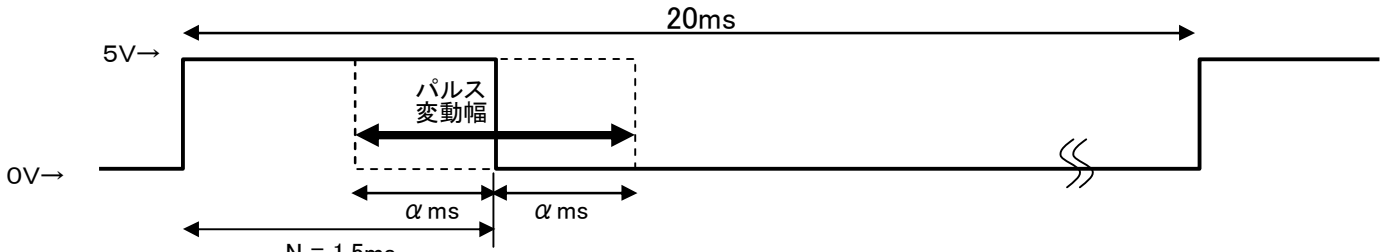
2．4　PWM出力（RCサーボ出力）

PWM 1
2
3
4
5
6
7
8
9
10



ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	UFS-03A-02	山一	
圧着ピン	66-1-BF	山一	3pin使用



出力値	パルス幅（ms）
0	N － α
128	N
255	N ＋ α

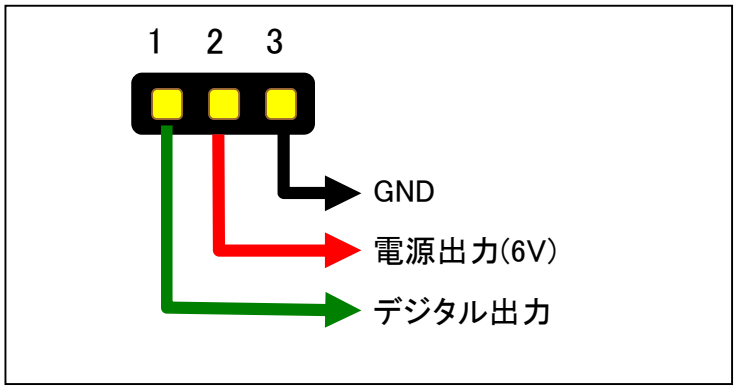
モード	α（ms）	備　考
ノーマル	0.5	一般的なサーボ出力
ワイド	0.8	ロボット用サーボ出力

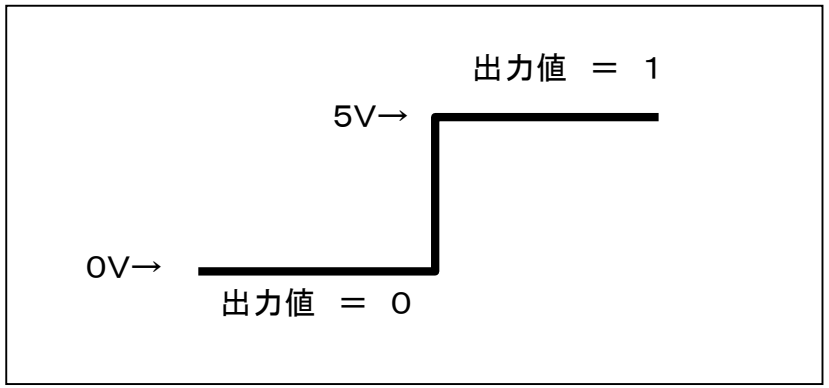
SANRITZEB

２．５　DO出力

ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	UFS-03A-02	山一	
圧着ピン	66-1-BF	山一	3pin使用

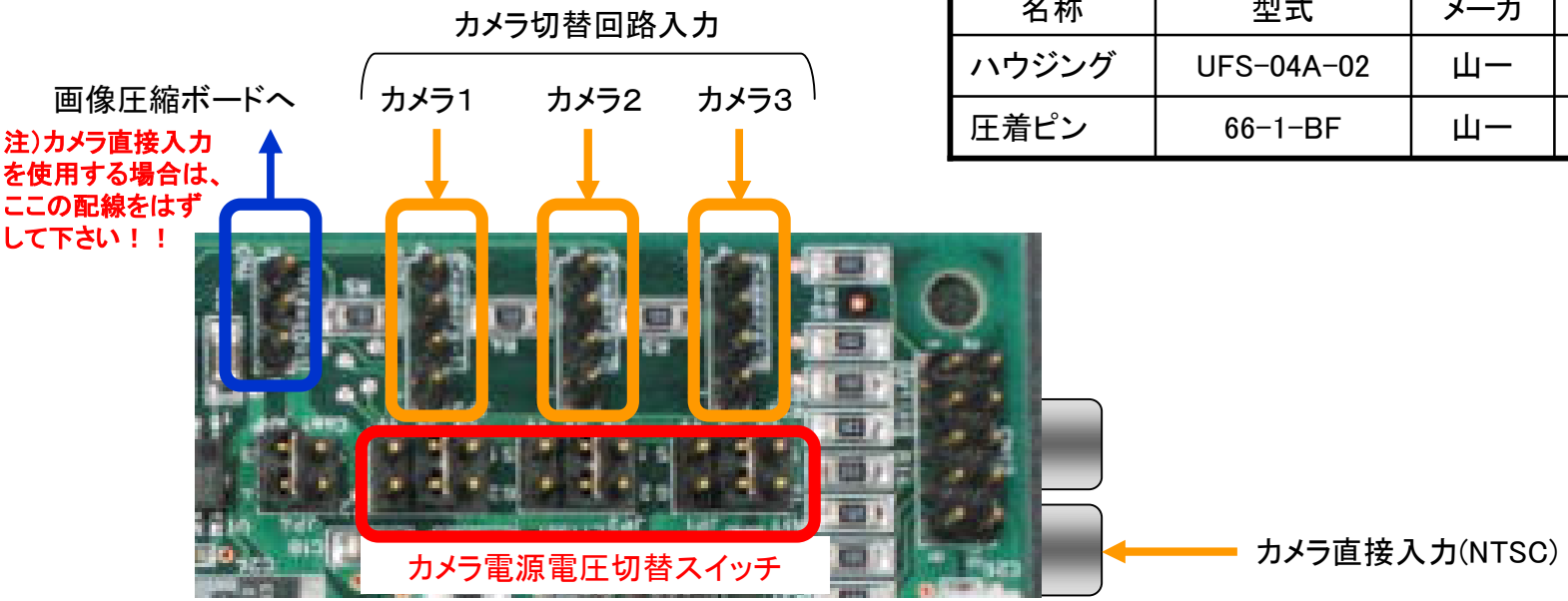


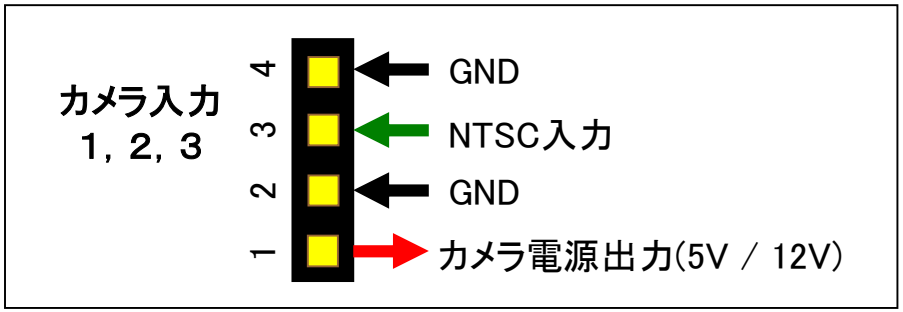


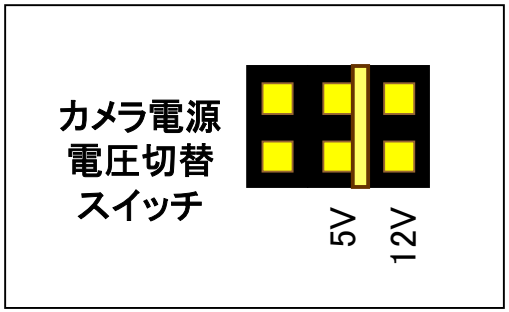
２．６　カメラ入力

ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	UFS-04A-02	山一	
圧着ピン	66-1-BF	山一	4pin使用

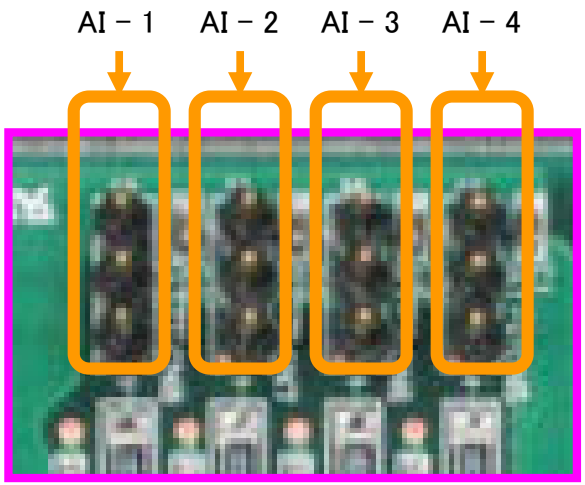






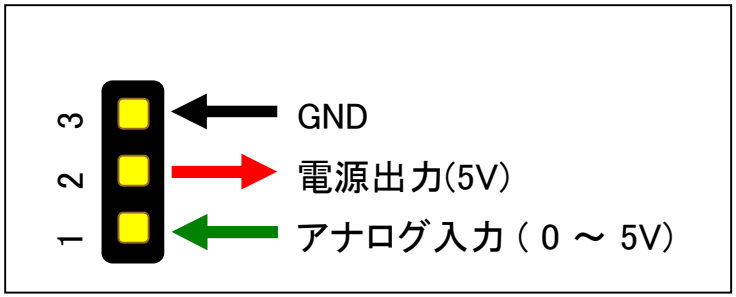
SANRITZEB

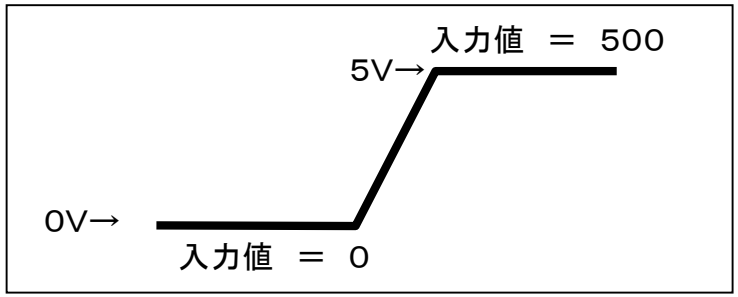
２．７　アナログ入力



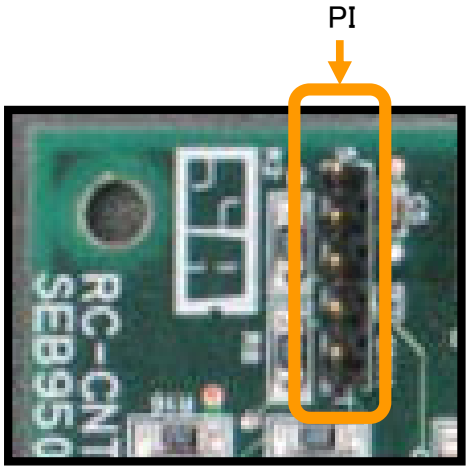
ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	UFS-03A-02	山一	
圧着ピン	66-1-BF	山一	3pin使用



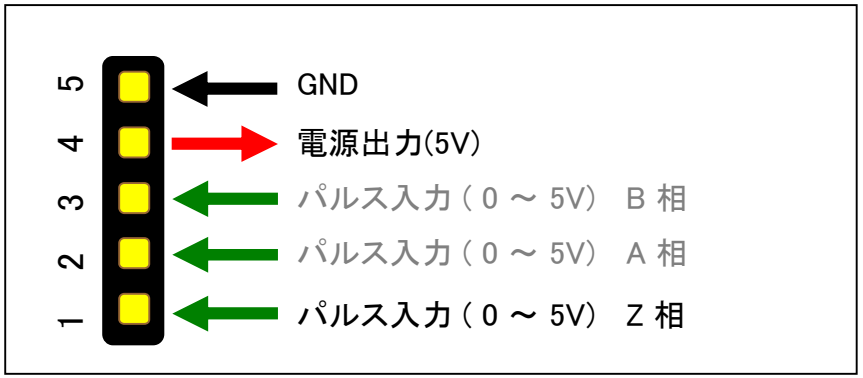


2．8　パルス入力



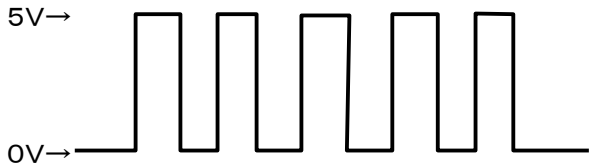
ケーブル側コネクタ

名称	型式	メーカ	備考
ハウジング	UFS-05A-02	山一	
圧着ピン	66-1-BF	山一	5pin使用



現ファームウェアの仕様

入力周波数＝　0 ～ 425Hz
入力値　　＝　0 ～255（×100 パルス/分）



注）現ファームウェア（モータ制御ボード）では、Z相のパルス入力のみ有効となってます。