

協調運動計測システム操作説明書

システム構成：

本システムは、図 1 に示すパーツで構成されています。

システムボックス（図中左） ロータリーノブ×2 個（図中右）

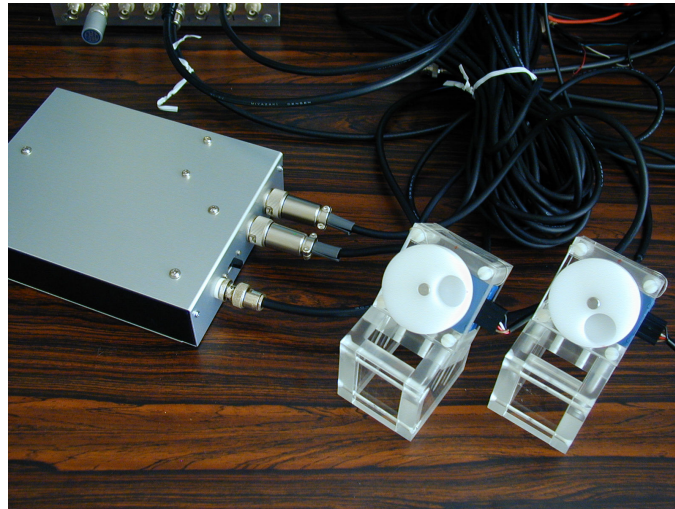


図 1

起動前の準備：

- ・システムボックスと DAQ を専用のケーブルで接続する
＜計測用 PC には、事前に計測用ボード（PCI-6024E：NI 社製）をセットアップしておくことが必要です＞
- ・MBP（Measure Buffered Pulse）を起動する前にロータリーノブ 2 台を図 2 の様にシステムボックスと接続し、コネクタをロックします。



図 2

内部クロックによる計測：

- ・ SW を INT にセットします

外部クロックによる計測：

- ・ EXT.CLK IN へクロック信号（TTL）を接続し、SW を EXT にセットします

計測ソフトの起動：

MBP を実行すると、図 3 のダイアログが現れ、左側にデフォルトの計測間隔時間（10msec）が現れます。

計測間隔を変更する：

一度、FIN(終了)ボタンを押してプログラムを停止します。

図 4 のダイアログが現れるので、使用する Clock Frq を選択後、ダイアログ上部にある実行ボタン（⇒）を押して、起動します。

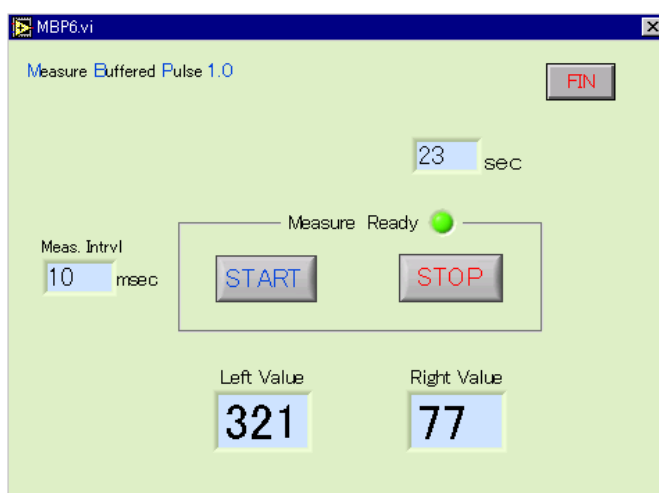


図 3

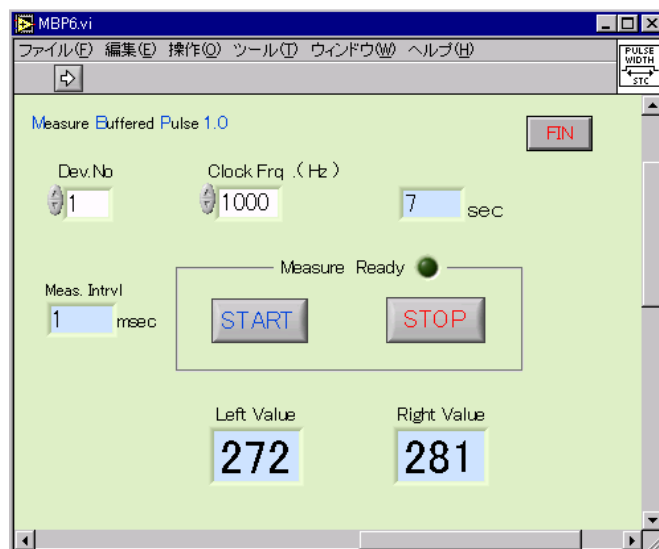


図 4

エラー 10401 が発生する :

使用中の計測用ボードのデバイス番号の設定が異なる場合は、図 5 のエラーが発生します。その場合は、停止ボタンを押します。

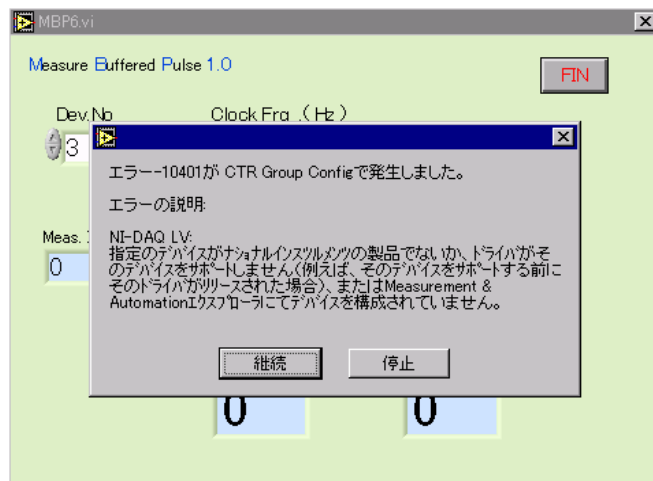


図 5

図 6 のエラーが発生する場合は、システムボックスの SW が EXT にセットされた状態で、クロック信号 (TTL) が接続されていないので、発振器を接続するか、SW を INT に切り替えてください。

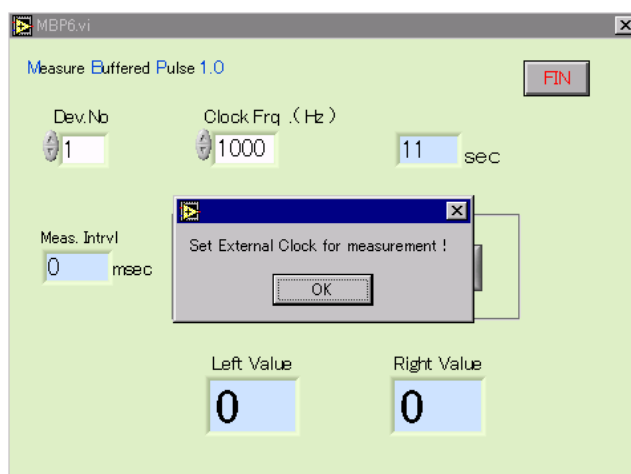
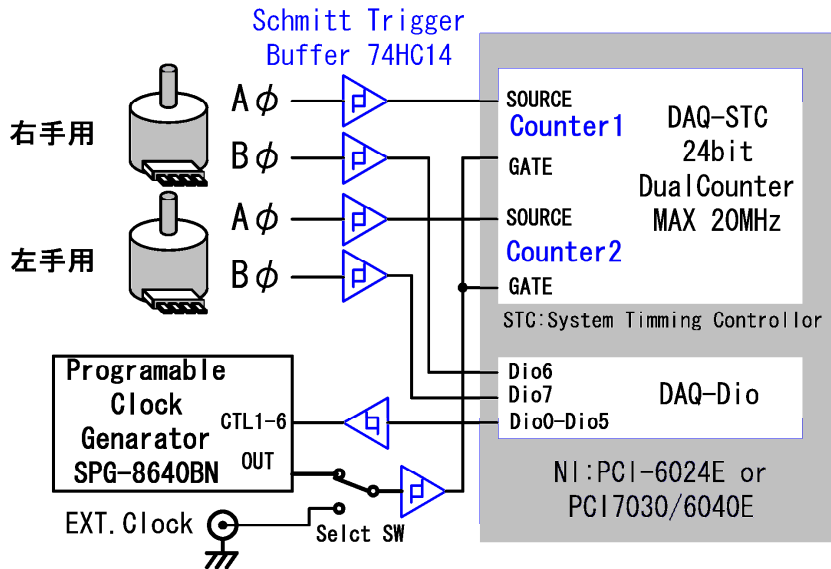


図 6

参考資料

協調運動計測装置のハードウェア



計測精度調査用構成図

