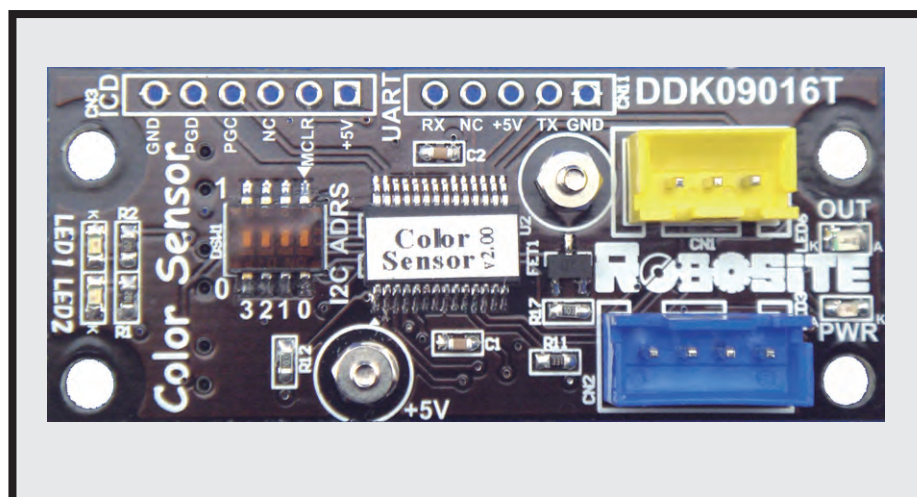


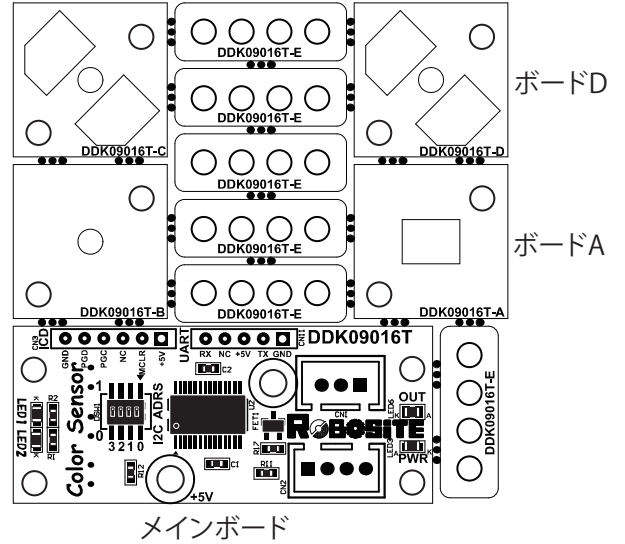
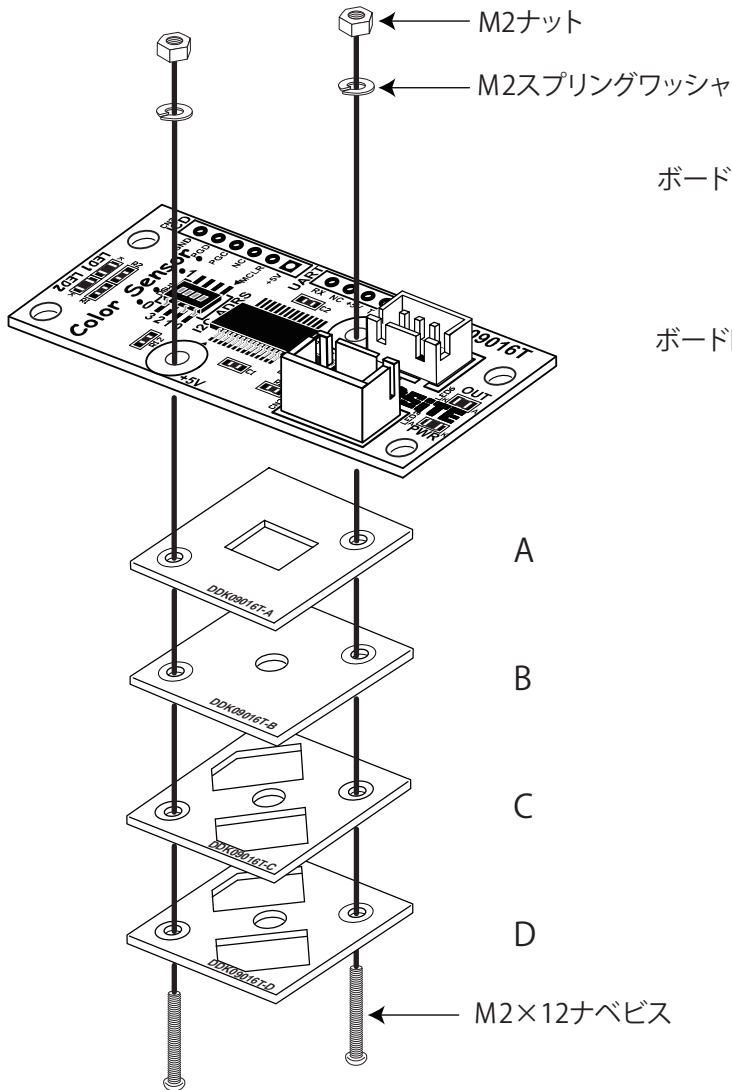
COLOR SENSOR

カラーセンサー

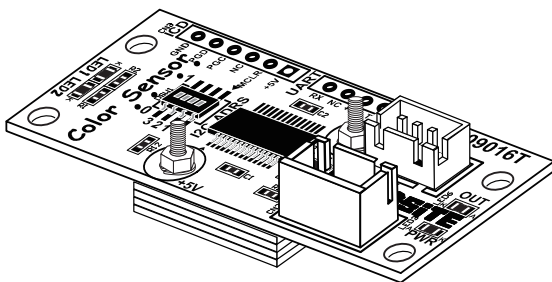
組立、操作説明書



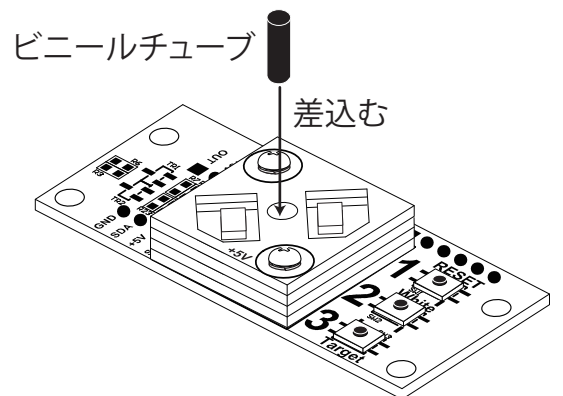
カラーセンサー組立手順



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。



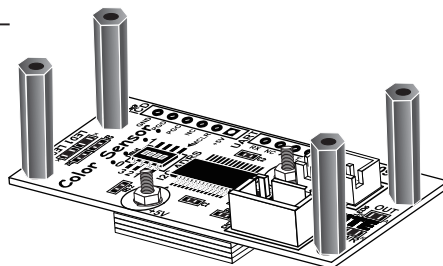
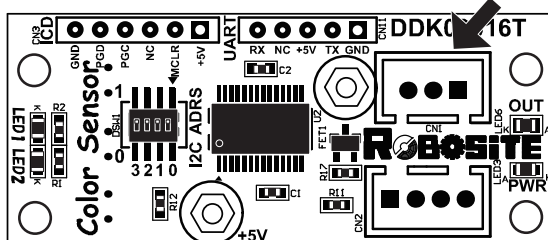
完成図



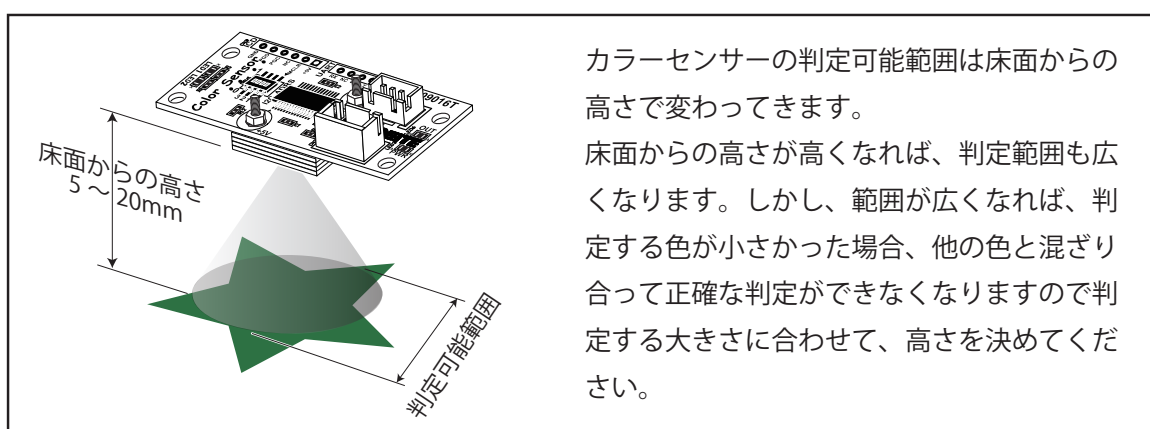
カラーセンサー操作説明

(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。



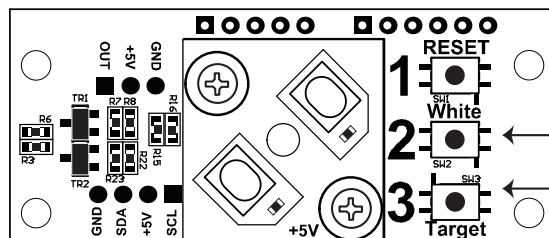
(2) 色判定の設定方法

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

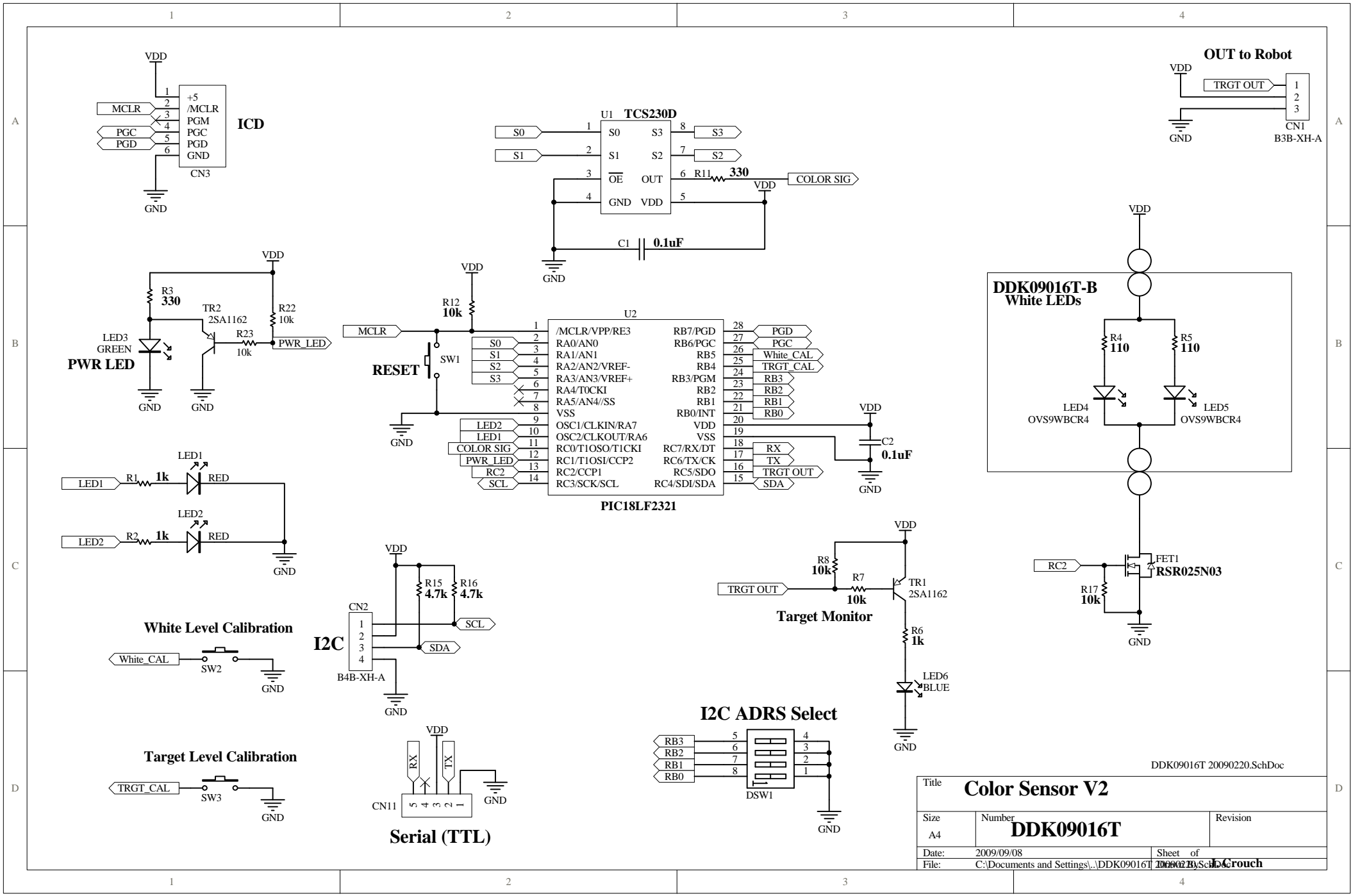
3 番のボタン

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		
Size	Number	Revision
A4	DDK09016T	
Date:	2009/09/08	Sheet of
File:	C:\Documents and Settings\...DDK09016T	20090908.SchDoc