

HSWB-04F 変数一覧表

変数名	名前	値の範囲	内容	解説
V 0	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 1	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 2	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 3	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 4	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 5	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 6	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 7	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 8	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 9	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 10	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 11	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 12	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 13	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 14	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 15	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 16	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 17	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 18	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 19	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 20	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 21	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 22	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	サーボパラメータ設定に使われる&汎用
V 23	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用
V 24	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用
V 120	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの1バイト目が格納される
V 121	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの2バイト目が格納される
V 122	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの3バイト目が格納される
V 123	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの4バイト目が格納される
V 124	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの5バイト目が格納される
V 125	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの6バイト目が格納される
V 126	変数	` - 32768 ~ + 32767	汎用符号付2バイト整数変数	汎用 電波式無線受信機を接続した際は受信データの7バイト目が格納される
V 127	カウントアップタイム	- 32768 ~ + 32767	5m秒ごとに+1カウントされるタイマー変数	+ 32767をオーバーすると-32768にもどり、カウントアップが継続される
V 128	倍速	1, 2, 4, 8, 16	MOVE命令用倍率指定	初期値は1が代入されている。2以上を代入するとMOVE命令の実行速度が上がる
V 129	カウントダウンタイム	0 ~ + 32767	5m秒ごとに-1カウントされるタイマー変数	システム用なので書き込みは禁止
V 130	赤外線	- 32768 ~ + 32767	赤外線リモコンからの受信コードが格納される	新規の受信を行うためにはその都度、数値0を代入し、初期化する必要がある。
V 131	赤外線	- 32768 ~ + 32767	赤外線リモコンからの受信コードが格納される	ROBOXEROの赤外線リモコンでは「0」しか代入されない
V 132	音声再生	0 ~ 32767	音声再生セクタ数のダウンカウンタ	音声再生中は1以上、再生終了時は0が代入される
V 133	バッファ	- 32768 ~ + 32767	SDカードとの読み書きバッファ	2バイト単位でアクセスする。512バイト分256変数を使用

V388	バッファ	- 32768 ~ + 32767	SDカードとの読み書きバッファ	2バイト単位でアクセスする。512バイト分256変数を使用
V389	ジャイロ制御	0, 1	ジャイロ機能のON-OFFを制御	0でジャイロ機能がOFF、1でジャイロ機能がONとなる。パラメータ設定後ONにする
V390	ジャイロ0入力値	0 ~ 255	ジャイロ接続用アナログポートのAD変換数値が格納される	ジャイロポート0 リアルタイム更新
V391	ジャイロ1入力値	0 ~ 255	ジャイロ接続用アナログポートのAD変換数値が格納される	ジャイロポート1 リアルタイム更新
V392	ジャイロ2入力値	0 ~ 255	ジャイロ接続用アナログポートのAD変換数値が格納される	ジャイロポート2 リアルタイム更新
V393	ジャイロ0中央値	0 ~ 255	ジャイロ0のニュートラル状態の数値を代入する。	通常、128を指定するが、接続するジャイロセンサの出力電圧によって調整が必要
V394	ジャイロ1中央値	0 ~ 255	ジャイロ1のニュートラル状態の数値を代入する。	通常、128を指定するが、接続するジャイロセンサの出力電圧によって調整が必要
V395	ジャイロ2中央値	0 ~ 255	ジャイロ2のニュートラル状態の数値を代入する。	通常、128を指定するが、接続するジャイロセンサの出力電圧によって調整が必要
V396	ジャイロ係数0	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ0の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート0入力値-ジャイロ0中央値) * ジャイロ係数0をサーボ17のオフセットにする
V397	ジャイロ係数1	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ0の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート0入力値-ジャイロ0中央値) * ジャイロ係数1をサーボ15のオフセットにする
V398	ジャイロ係数2	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ0の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート0入力値-ジャイロ0中央値) * ジャイロ係数2をサーボ8のオフセットにする
V399	ジャイロ係数3	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ0の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート0入力値-ジャイロ0中央値) * ジャイロ係数3をサーボ10のオフセットにする
V400	ジャイロ係数4	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ0の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート0入力値-ジャイロ0中央値) * ジャイロ係数4をサーボ6のオフセットにする
V401	ジャイロ係数5	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ1の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート1入力値-ジャイロ1中央値) * ジャイロ係数5をサーボ18のオフセットにする
V402	ジャイロ係数6	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ1の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート1入力値-ジャイロ1中央値) * ジャイロ係数6をサーボ14のオフセットにする
V403	ジャイロ係数7	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ1の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート1入力値-ジャイロ1中央値) * ジャイロ係数7をサーボ7のオフセットにする
V404	ジャイロ係数8	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ1の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート1入力値-ジャイロ1中央値) * ジャイロ係数8をサーボ11のオフセットにする
V405	ジャイロ係数9	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ2の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート2入力値-ジャイロ2中央値) * ジャイロ係数9をサーボ19のオフセットにする
V406	ジャイロ係数10	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ2の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート2入力値-ジャイロ2中央値) * ジャイロ係数10をサーボ6のオフセットにする
V407	ジャイロ係数11	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ2の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート2入力値-ジャイロ2中央値) * ジャイロ係数11をサーボ24のオフセットにする
V408	ジャイロ係数12	- 32768 ~ + 32767	ジャイロ2の差分に乘じる係数を代入する	(ジャイロポート2入力値-ジャイロ2中央値) * ジャイロ係数12をサーボ1のオフセットにする
V409	SV01指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ1位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V410	SV01動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ1動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V411	SV02指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ2位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V412	SV02動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ2動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V413	SV03指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ3位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V414	SV03動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ3動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V415	SV04指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ4位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V416	SV04動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ4動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V417	SV05指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ5位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V418	SV05動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ5動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V419	SV06指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ6位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V420	SV06動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ6動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V421	SV07指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ7位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V422	SV07動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ7動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V423	SV08指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ8位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V424	SV08動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ8動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V425	SV09指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ9位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V426	SV09動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ9動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V427	SV10指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ10位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V428	SV10動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ10動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V429	SV11指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ11位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V430	SV11動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ11動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V431	SV12指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ12位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V432	SV12動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ12動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V433	SV13指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ13位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V434	SV13動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ13動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止
V435	SV14指定位置	0 ~ 3000	サーボモータの指定位置を代入する	サーボ14位置指定 サーボ出力軸の絶対値での指定
V436	SV14動作速度	0 ~ 32767	サーボモータの動作速度を代入する	サーボ14動作速度指定 システムの作業用なので書き込みは禁止

