

檔案結構

1. 副檔名 “def”

定義包含的 file, PWM 值, channel and Channel mapping

範例如下,

```
[Info] // version information
DemName = Roboard Test
Author   = Anthony Lu
Date     = 2009/2/13
```

```
[Files] // include file 可以一次包很多檔進來
cmd = demo0a.cky // 快速鍵對應檔
act = test.act // 動作名稱
frame = test.frm //包含 frame 檔案，所以會用的 frame 都必需包含進來
```

```
[Settings]
```

```
max PWM duty = 2300us // 設定 PWM 最大的工作寬度
min PWM duty = 700us // 設定 PWM 最小的工作寬度
PWM period   = 10000us // 設定 PWM 週期寬度
```

```
max commands = 999 // 設定最多可有幾個鍵盤對應檔
max actions   = 9999 // 設定最多可有幾個動作檔
max frames    = 9999 // 設定最多可有幾個 Frame
```

```
[Channels] // 設定 Channel 開與關
channel 0 = OFF ;ch0 = ON/OFF in short
channel 1 = On
```

```
// Channel Mapping 用於馬達位置錯亂但又不想動主動作檔用
MapChannel 1 = 0 // 定義 CH 1 PWM 的值都丟到實際的 CH 0
MapChannel 0 = 1 // 定義 CH 0 PWM 的值都丟到實際的 CH 1
```

2. 副檔名 “cky”

定義快速鍵對應表

```
[Command]
name = home    // 給你自已看的
command = a    // 鍵盤對應的鍵 大小寫有分
action = 0     // 對應要做的動作 “ACT”
```

```
[Command]
name = home(alias)
command = A
action = 0
```

3. 副檔名 “act”

定義動作 (連續動作)及宣告動作名

```
[Action 0] // 動作定義名，對應到 Cky 檔
MoveToFrame = 1, 1000ms //執行 frame 1, 後面為動作時間長短
Pause = 3000ms // 暫停, 時間長短
MoveToFrame = 2, 800ms // 執行那一動 時間長短
```

4. 副檔名 “frm”

動作的資料, 一個 frame 代表一動, Frame number 不可重覆, 可以有多組 Frame

```
[Frame 1] // 單一動作及編號
channel0 = 1428 // 每個馬達的位置, CH 0 馬達
channel1 = 1428 // 每個馬達的位置, CH 1 馬達
```

程式參數說明

RoBoard.exe A B C [-ch (-channel) xxxxxxxx] [-time xxxxx]

A = mode

0 = 抓取單一動

RoBoard.exe 0 xxxx.frm // 抓取單一動作

00 = 抓取連續動作

RoBoard.exe 00 xxxx.frm //連續抓取單動作並接續編號 按 **ESC** 結束

1 = 執行單一動

RoBoard.exe 1 xxxx.frm //執行單一動作

11 = 執行連續動作

RoBoard.exe 11 xxxx.frm //執行連續單一動作

Default value: 0 (capture)

B = file name 可指定到目錄

RoBoard.exe 0(或 1) Demo/demo.frm //抓取或執行 **demo** 目錄下的某一個動作

Default value: 0000.txt

C = frame 編號

RoBoard.exe 00 test.frm 20 //抓連續動作並從 **frame 20** 開始編號

設定起始編號，只能在抓連續指令下

Default value: 0

[-ch or -channel xxxxxx] = Motor 位置

Roboard.exe 0 test.frm 1 -ch 00ffffe0 //hexadecimal 十六進位

Default: 00ffffe0 (connected S76-S24 servo motor)

e.g., 00ffffe0 setting is connected PWM from S6 to S24

1	1	1	0	0	0	0	0
S8	S7	S6	S5	S4	S3	S2	S1

11100000 (BIN) = e0 (HEX) = control PWM S1 to S8

1	1	1	1	1	1	1	1
S16	S15	S14	S13	S12	S11	S10	S9

11111111 (BIN) = ff (HEX) = control PWM S9 to S16

1	1	1	1	1	1	1	1
S24	S23	S22	S21	S20	S19	S18	S17

11111111 (BIN) = ff (HEX) = control PWM S17 to S24

0	0	0	0	0	0	0	0
S32	S31	S30	S29	S28	S27	S26	S25

00000000 (BIN) = 00 (HEX) = control PWM S25 to S32 (Reserved)

[-time xxxxxx] = Time play

Roboard.exe 1 test.frm -time 2000 //執行單一動作並設定時間
設定執行時間，只能在執行動作指令下

Default: 1000ms