

PUPPY は、ルネサステクノロジ製 Tiny シリーズ実装 CPU ボードと組合せ、状態フィードバック制御の実験ができる倒立制御学習キットです

マイクロコンピュータの基礎・制御理論の基礎を学習可能
ニッケル水素乾電池で連続 5 時間稼動
組み立てが容易 誰にでも作成できる

サポートページ
WEB に公開中!!

RY3048F-ONE
接続 OK!!



PUPPY が倒立動作中
(写真の CPU ボードは別売です)

本キット開発用ソフトについて

本キット付属の C コンパイラ・アセンブラは、オリジナルファイル形式 HKT ファイルを生成致しますので、作成されたユーザプログラム等の書込みには C:¥PUPPY¥writer の wr3687.exe をご利用下さい。C コンパイラ・アセンブラご利用時のユーザプログラム作成には別途エディタソフト(メモ帳、ワードパット等)のご用意が必要です。

サンプルプログラムについて

PUPPY を直立状態で車輪の速度を制御するプログラムがサンプルとして付属 CD に収録されています。

キット製品内容

- 本体基板 1 枚
- 付属ソフト収録 CD 1 枚
- ギヤボックス(タミヤ製 6 速ギヤボックスセット HE) .. 1 式
- タイヤ(タミヤ製ナロータイヤセット) 1 式
- エンコーダディスク ASSY 1 個
- 回路図 1 部

単三乾電池 4 本は別途お求め下さい
接続用 CPU ボードは別売です

本体構成部品

- 角速度センサ ENC-03MA(ムラタ)
- 回転数センサ 6P/Rev.ロータリーエンコーダ
- パワードライブ フルブリッジ PWM 駆動
- ギヤボックス タミヤ 6 速ギヤボックス
- DC モータ 模型用マブチ RE-260 モータ

接続可能 CPU ボード仕様

CPU ボード型名	実装 CPU 型名	ROM	RAM	ピン	実装クロック
BB64E36064GF	HD64F36064GFP	32KB	2KB	64	20MHz
BB64E3687F	HD64F3687FP	56KB	4KB		
BB64E36057F	HD64F36057FP		3KB		
BB64E36077GF	HD64F36077GFP	128KB	4KB	100	10MHz
RY3048F-ONE	HD64F3048BF25		4KB		24.576MHz

<開発中ボード> SH7124, SH7125, R8C24, R8C25

オンチップエミュレーションインターフェイス 14P/20P コネクタ実装
弊社デバッグ LILAC-T がご利用可能

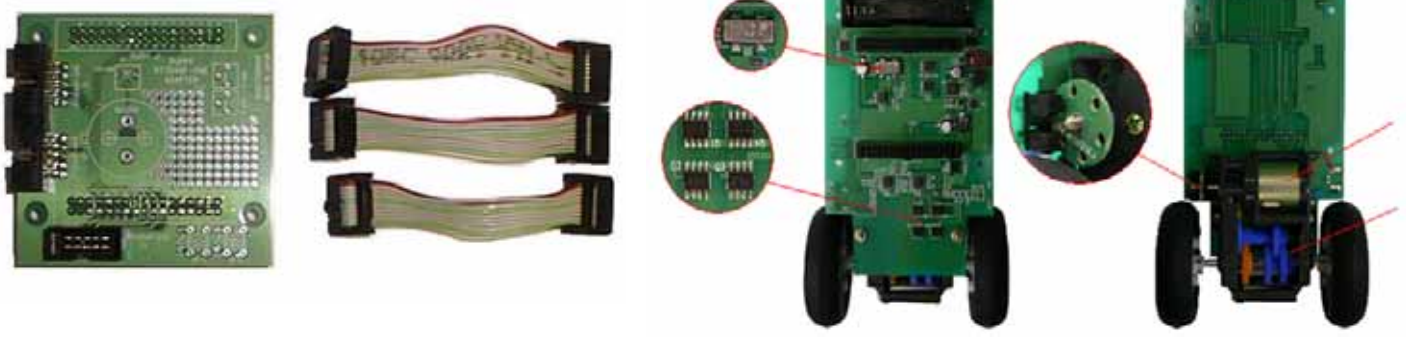
RS232C 1ch 3P コネクタ実装 CLP2503-0101(SMK)
付属書き込みソフトの書き込み用

内蔵 ROM 書換えインターフェイス 20P コネクタ実装
弊社オンボードプログラマ付属ターゲットケーブル対応

別売: 変換 ADAPTER が必要です

PUPPY RY3048F-ONE ADAPTER

コネクタ実装品: ¥5,250 (両端圧着 10P フラットケーブル 3 本付き)



本体構成部品図