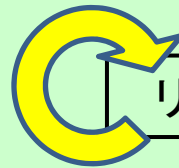


制御コアシステム

制御コアシステム

(3) Robot Class

Kinematics



リアルタイム処理

(2) Driver Class

Get Position

カウンタ
ドライバ

OutPut Volt

D/Aドライバ

Get A/D Data

A/Dドライバ

(1) JointClass

...

...

```
(1) Class Joint {
    private:
        double PID(double destPos, double curPos);
        Driver& driver;
    public:
        Joint(int jNum, double maxVolt, double minVolt, double Kp,
              double Ti, double Td);
        ~Joint();
        void main(double destPos);
}
```

```
(2) Class Driver{
    private:
        ACP560 *acp560;    //D/Aボードドライバ
        ACP420 *acp420;    //カウンタボードドライバ
    public:
        Driver:acp420(int jTotalNum);
        ~Driver();
        double getPos(int jNum);
        void outVolt(int jNum, double Volt);
}
```