

RCB-4HV プログラミングマニュアル

はじめに

本マニュアルおよび内容に関する一切の権利は近藤科学株式会社が有しますが、このマニュアルは参考資料として公開されるものです。このリファレンスを使用したときの障害や損害につきましては、近藤科学株式会社は一切保証いたしませんので、使用者の責任においてご利用ください。

プログラミングマニュアルについて

本プログラミングマニュアルでは、RCB-4HVのEEPROMからのモーション呼び出しや、EEPROMから再生されるコマンドの構築方法などについて説明をしています。

第2版 Rev.20131018

近藤科学株式会社

ユーザーに開放するレジスタ

	FROM	TO	REST	Byte数			
SYSTEM:			00h		: 内部動作のスイッチ類		
ICS_F	0x000				1 にすると ICS の処理と通信を開始		
ROM_F					1 にすると EEPROM からのプログラム実行		
MSG_F					1 にすると サーボの動作終了合図を出す		
VEC_F					1 にすると ベクタジャンプ機能が使える		
FLM_0					出力周期の設定		
FLM_1					00:10ms 01:15ms 10:20ms 11:25ms		
BAUD_0					ボーレートの設定		
BAUD_1		0x001			00:115.2kbps 01:625kbps 10:1.25Mbps		
ZERO_F	0x001				演算・計算結果が 0 なら 1		
CAR_F					計算結果で桁上がり桁下がりがあれば 1		
ROMERR_F					ROM プログラムでエラーが発生すると 1		
LED_F		0x002			緑 L E D の制御		
				Byte数	先頭	末尾	残数
				2	0	1	1166
PC_L:	0x002	0x002	0x48D	1	2	2	1165
PC_M:	0x003	0x003	0x48C	1	3	3	1164
PC_H:	0x004	0x004	0x48B	1	4	4	1163
STP_CT	0x005	0x005	0x48A	1	5	5	1162
	0x006	0x006	0x489	1	6	6	1161
ROM_UPD:	0x007	0x00B	0x484	5	7	11	1156
AD0_REF:	0x00C	0x00D	0x482	2	12	13	1154
AD1_REF:	0x00E	0x00F	0x480	2	14	15	1152
AD2_REF:	0x010	0x011	0x47E	2	16	17	1150
AD3_REF:	0x012	0x013	0x47C	2	18	19	1148
AD4_REF:	0x014	0x015	0x47A	2	20	21	1146
AD5_REF:	0x016	0x017	0x478	2	22	23	1144
AD6_REF:	0x018	0x019	0x476	2	24	25	1142
AD7_REF:	0x01A	0x01B	0x474	2	26	27	1140
AD8_REF:	0x01C	0x01D	0x472	2	28	29	1138
AD9_REF:	0x01E	0x01F	0x470	2	30	31	1136
AD10_REF:	0x020	0x021	0x46E	2	32	33	1134
AD0_PRM:	0x022	0x023	0x46C	2	34	35	1132
AD1_PRM:	0x024	0x025	0x46A	2	36	37	1130
AD2_PRM:	0x026	0x027	0x468	2	38	39	1128
AD3_PRM:	0x028	0x029	0x466	2	40	41	1126
AD4_PRM:	0x02A	0x02B	0x464	2	42	43	1124
AD5_PRM:	0x02C	0x02D	0x462	2	44	45	1122
AD6_PRM:	0x02E	0x02F	0x460	2	46	47	1120
AD7_PRM:	0x030	0x031	0x45E	2	48	49	1118
AD8_PRM:	0x032	0x033	0x45C	2	50	51	1116
AD9_PRM:	0x034	0x035	0x45A	2	52	53	1114
AD10_PRM:	0x036	0x037	0x458	2	54	55	1112
PIO_DIR:	0x038	0x039	0x456	2	56	57	1110
PIO_PRM:	0x03A	0x03B	0x454	2	58	59	1108
DTM_CT0:	0x03C	0x03D	0x452	2	60	61	1106
DTM_CT1:	0x03E	0x03F	0x450	2	62	63	1104
DTM_CT2:	0x040	0x041	0x44E	2	64	65	1102
DTM_CT3:	0x042	0x043	0x44C	2	66	67	1100
ICS_ADR0:	0x044	0x045	0x44A	2	68	69	1098
ICS_ADR1:	0x046	0x047	0x448	2	70	71	1096
ICS_ADR2:	0x048	0x049	0x446	2	72	73	1094
ICS_ADR3:	0x04A	0x04B	0x444	2	74	75	1092
ICS_ADR4:	0x04C	0x04D	0x442	2	76	77	1090
ICS_ADR5:	0x04E	0x04F	0x440	2	78	79	1088
ICS_ADR6:	0x050	0x051	0x43E	2	80	81	1086
ICS_ADR7:	0x052	0x053	0x43C	2	82	83	1084
ICS_ADR8:	0x054	0x055	0x43A	2	84	85	1082
ICS_ADR9:	0x056	0x057	0x438	2	86	87	1080

ICS_ADR10:	0x058	0x059	0x436	ICS10のデータアドレス	2	88	89	1078
ICS_ADR11:	0x05A	0x05B	0x434	ICS11のデータアドレス	2	90	91	1076
ICS_ADR12:	0x05C	0x05D	0x432	ICS12のデータアドレス	2	92	93	1074
ICS_ADR13:	0x05E	0x05F	0x430	ICS13のデータアドレス	2	94	95	1072
	FROM	TO	REST		Byte数			
ICS_ADR14:	0x060	0x061	0x42E	ICS14のデータアドレス	2	96	97	1070
ICS_ADR15:	0x062	0x063	0x42C	ICS15のデータアドレス	2	98	99	1068
ICS_ADR16:	0x064	0x065	0x42A	ICS16のデータアドレス	2	100	101	1066
ICS_ADR17:	0x066	0x067	0x428	ICS17のデータアドレス	2	102	103	1064
ICS_ADR18:	0x068	0x069	0x426	ICS18のデータアドレス	2	104	105	1062
ICS_ADR19:	0x06A	0x06B	0x424	ICS19のデータアドレス	2	106	107	1060
ICS_ADR20:	0x06C	0x06D	0x422	ICS20のデータアドレス	2	108	109	1058
ICS_ADR21:	0x06E	0x06F	0x420	ICS21のデータアドレス	2	110	111	1056
ICS_ADR22:	0x070	0x071	0x41E	ICS22のデータアドレス	2	112	113	1054
ICS_ADR23:	0x072	0x073	0x41C	ICS23のデータアドレス	2	114	115	1052
ICS_ADR24:	0x074	0x075	0x41A	ICS24のデータアドレス	2	116	117	1050
ICS_ADR25:	0x076	0x077	0x418	ICS25のデータアドレス	2	118	119	1048
ICS_ADR26:	0x078	0x079	0x416	ICS26のデータアドレス	2	120	121	1046
ICS_ADR27:	0x07A	0x07B	0x414	ICS27のデータアドレス	2	122	123	1044
ICS_ADR28:	0x07C	0x07D	0x412	ICS28のデータアドレス	2	124	125	1042
ICS_ADR29:	0x07E	0x07F	0x410	ICS29のデータアドレス	2	126	127	1040
ICS_ADR30:	0x080	0x081	0x40E	ICS30のデータアドレス	2	128	129	1038
ICS_ADR31:	0x082	0x083	0x40C	ICS31のデータアドレス	2	130	131	1036
ICS_ADR32:	0x084	0x085	0x40A	ICS32のデータアドレス	2	132	133	1034
ICS_ADR33:	0x086	0x087	0x408	ICS33のデータアドレス	2	134	135	1032
ICS_ADR34:	0x088	0x089	0x406	ICS34のデータアドレス	2	136	137	1030
ICS_ADR35:	0x08A	0x08B	0x404	ICS35のデータアドレス（KRI3で使	2	138	139	1028
				用）034Ch				
JMP_VEC:	0x08C	0x08D	0x402	比較ジャンプベクタ 0357h	2	140	141	1026
	0x08E	0x08F	0x400	空き領域	2	142	143	1024
ICS_PNT				ICSのデータアドレス配列の先頭				
USR_RAM:				0090h～048Fh：ユーザーエリア			先頭	末尾
							143	
	FROM	TO	REST		Byte数			
Servo 00	0x090	0x0A3	0x3EC		20	144	163	1004
Servo 01	0x0A4	0x0B7	0x3D8		20	164	183	984
Servo 02	0x0B8	0x0CB	0x3C4		20	184	203	964
Servo 03	0x0CC	0x0DF	0x3B0		20	204	223	944
Servo 04	0x0E0	0x0F3	0x39C		20	224	243	924
Servo 05	0x0F4	0x107	0x388		20	244	263	904
Servo 06	0x108	0x11B	0x374		20	264	283	884
Servo 07	0x11C	0x12F	0x360		20	284	303	864
Servo 08	0x130	0x143	0x34C		20	304	323	844
Servo 09	0x144	0x157	0x338		20	324	343	824
Servo 10	0x158	0x16B	0x324		20	344	363	804
Servo 11	0x16C	0x17F	0x310		20	364	383	784
Servo 12	0x180	0x193	0x2FC		20	384	403	764
Servo 13	0x194	0x1A7	0x2E8		20	404	423	744
Servo 14	0x1A8	0x1BB	0x2D4		20	424	443	724
Servo 15	0x1BC	0x1CF	0x2C0		20	444	463	704
Servo 16	0x1D0	0x1E3	0x2AC		20	464	483	684
Servo 17	0x1E4	0x1F7	0x298		20	484	503	664
Servo 18	0x1F8	0x20B	0x284		20	504	523	644
Servo 19	0x20C	0x21F	0x270		20	524	543	624
Servo 20	0x220	0x233	0x25C		20	544	563	604
Servo 21	0x234	0x247	0x248		20	564	583	584
Servo 22	0x248	0x25B	0x234		20	584	603	564
Servo 23	0x25C	0x26F	0x220		20	604	623	544
Servo 24	0x270	0x283	0x20C		20	624	643	524
Servo 25	0x284	0x297	0x1F8		20	644	663	504
Servo 26	0x298	0x2AB	0x1E4		20	664	683	484
Servo 27	0x2AC	0x2BF	0x1D0		20	684	703	464

Servo 28	0x2C0	0x2D3	0x1BC		20	704	723	444
Servo 29	0x2D4	0x2E7	0x1A8		20	724	743	424
Servo 30	0x2E8	0x2FB	0x194		20	744	763	404
Servo 31	0x2FC	0x30F	0x180		20	764	783	384
Servo 32	0x310	0x323	0x16C		20	784	803	364
Servo 33	0x324	0x337	0x158		20	804	823	344
Servo 34	0x338	0x34B	0x144		20	824	843	324
Servo 35	0x34C	0x35F	0x130	KRI-3固定	20	844	863	304
KRI3	0x34C	0x356	0x139	KRI-3の実データを書き出す場所	11	844	854	313
	0x34C	0x34C	0x143	種別 (1 固定)	1	844	844	323
	0x34D	0x34D	0x142	ID (31固定)	1	845	845	322
	0x34E	0x34E	0x141	受信データアドレス (0 固定)	1	846	846	321
	0x34F	0x34F	0x140	受信データサイズ (7 固定)	1	847	847	320
	0x350	0x351	0x13E	ボタンデータ	2	848	849	318
	0x352	0x352	0x13D	AD1	1	850	850	317
	0x353	0x353	0x13C	AD2	1	851	851	316
	0x354	0x354	0x13B	AD3	1	852	852	315
	0x355	0x355	0x13A	AD4	1	853	853	314
	0x356	0x356	0x139	SUM	1	854	854	313

HeartToHeart4 Ver.1.3まで									
	FROM	TO	REST		Byte数				
VECTOR JUMP 00	0x357	0x35E	0x131	コマンド	8	855	862	305	
VECTOR JUMP 01	0x35F	0x366	0x129	コマンド	8	863	870	297	
VECTOR JUMP 02	0x367	0x36E	0x121	コマンド	8	871	878	289	
VECTOR JUMP 03	0x36F	0x376	0x119	コマンド	8	879	886	281	
VECTOR JUMP 04	0x377	0x37E	0x111	コマンド	8	887	894	273	
VECTOR JUMP 05	0x37F	0x386	0x109	コマンド	8	895	902	265	
VECTOR JUMP 06	0x387	0x38E	0x101	コマンド	8	903	910	257	
VECTOR JUMP 07	0x38F	0x396	0x0F9	コマンド	8	911	918	249	
VECTOR JUMP 08	0x397	0x39E	0x0F1	コマンド	8	919	926	241	
VECTOR JUMP 09	0x39F	0x3A6	0x0E9	コマンド	8	927	934	233	
VECTOR JUMP 10	0x3A7	0x3AE	0x0E1	コマンド	8	935	942	225	
VECTOR JUMP 11	0x3AF	0x3B6	0x0D9	コマンド	8	943	950	217	
VECTOR JUMP 12	0x3B7	0x3BE	0x0D1	コマンド	8	951	958	209	
VECTOR JUMP 13	0x3BF	0x3C6	0x0C9	コマンド	8	959	966	201	
VECTOR JUMP 14	0x3C7	0x3CE	0x0C1	コマンド	8	967	974	193	
VECTOR JUMP 15	0x3CF	0x3D6	0x0B9	コマンド	8	975	982	185	
VECTOR JUMP 16	0x3D7	0x3DE	0x0B1	コマンド	8	983	990	177	
VECTOR JUMP 17	0x3DF	0x3E6	0x0A9	コマンド	8	991	998	169	
VECTOR JUMP 18	0x3E7	0x3EE	0x0A1	コマンド	8	999	1006	161	
VECTOR JUMP 19	0x3EF	0x3F6	0x099	コマンド	8	1007	1014	153	
VECTOR JUMP 20	0x3F7	0x3FE	0x091	コマンド	8	1015	1022	145	
VECTOR JUMP 21	0x3FF	0x406	0x089	コマンド	8	1023	1030	137	
VECTOR JUMP 22	0x407	0x40E	0x081	コマンド	8	1031	1038	129	
VECTOR JUMP 23	0x40F	0x416	0x079	コマンド	8	1039	1046	121	
VECTOR JUMP 24	0x417	0x41E	0x071	コマンド	8	1047	1054	113	

ユーザーデータ これ以降は変更の可能性あり

Counter 00	0x457	0x457	0x038	カウンタ	1	1111	1111	56
Counter 01	0x458	0x458	0x037		1	1112	1112	55
Counter 02	0x459	0x459	0x036		1	1113	1113	54
Counter 03	0x45A	0x45A	0x035		1	1114	1114	53
Counter 04	0x45B	0x45B	0x034		1	1115	1115	52
Counter 05	0x45C	0x45C	0x033		1	1116	1116	51
Counter 06	0x45D	0x45D	0x032		1	1117	1117	50
Counter 07	0x45E	0x45E	0x031		1	1118	1118	49
Counter 08	0x45F	0x45F	0x030		1	1119	1119	48
Counter 09	0x460	0x460	0x02F		1	1120	1120	47
Counter 10	0x461	0x461	0x02E		1	1121	1121	46

HeartToHeart4 Ver.2.0以降										
			FROM	TO	REST		Byte数			
VECTOR	JUMP	00	0x357	0x35E	0x131	コマンド	8	855	862	305
VECTOR	JUMP	01	0x35F	0x366	0x129	コマンド	8	863	870	297
VECTOR	JUMP	02	0x367	0x36E	0x121	コマンド	8	871	878	289
VECTOR	JUMP	03	0x36F	0x376	0x119	コマンド	8	879	886	281
VECTOR	JUMP	04	0x377	0x37E	0x111	コマンド	8	887	894	273
VECTOR	JUMP	05	0x37F	0x386	0x109	コマンド	8	895	902	265
VECTOR	JUMP	06	0x387	0x38E	0x101	コマンド	8	903	910	257
VECTOR	JUMP	07	0x38F	0x396	0x0F9	コマンド	8	911	918	249
VECTOR	JUMP	08	0x397	0x39E	0x0F1	コマンド	8	919	926	241
VECTOR	JUMP	09	0x39F	0x3A6	0x0E9	コマンド	8	927	934	233
VECTOR	JUMP	10	0x3A7	0x3AE	0x0E1	コマンド	8	935	942	225
VECTOR	JUMP	11	0x3AF	0x3B6	0x0D9	コマンド	8	943	950	217
VECTOR	JUMP	12	0x3B7	0x3BE	0x0D1	コマンド	8	951	958	209
VECTOR	JUMP	13	0x3BF	0x3C6	0x0C9	コマンド	8	959	966	201
VECTOR	JUMP	14	0x3C7	0x3CE	0x0C1	コマンド	8	967	974	193
VECTOR	JUMP	15	0x3CF	0x3D6	0x0B9	コマンド	8	975	982	185
VECTOR	JUMP	16	0x3D7	0x3DE	0x0B1	コマンド	8	983	990	177
VECTOR	JUMP	17	0x3DF	0x3E6	0x0A9	コマンド	8	991	998	169
VECTOR	JUMP	18	0x3E7	0x3EE	0x0A1	コマンド	8	999	1006	161
VECTOR	JUMP	19	0x3EF	0x3F6	0x099	コマンド	8	1007	1014	153
VECTOR	JUMP	20	0x3F7	0x3FE	0x091	コマンド	8	1015	1022	145
VECTOR	JUMP	21	0x3FF	0x406	0x089	コマンド	8	1023	1030	137
VECTOR	JUMP	22	0x407	0x40E	0x081	コマンド	8	1031	1038	129
VECTOR	JUMP	23	0x40F	0x416	0x079	コマンド	8	1039	1046	121
VECTOR	JUMP	24	0x417	0x41E	0x071	コマンド	8	1047	1054	113
VECTOR	JUMP	25	0x41F	0x426	0x069	コマンド	8	1055	1062	105
VECTOR	JUMP	26	0x427	0x42E	0x061	コマンド	8	1063	1070	97
VECTOR	JUMP	27	0x42F	0x436	0x059	コマンド	8	1071	1078	89
VECTOR	JUMP	28	0x437	0x43E	0x051	コマンド	8	1079	1086	81
VECTOR	JUMP	29	0x43F	0x446	0x049	コマンド	8	1087	1094	73
VECTOR	JUMP	30	0x447	0x44E	0x041	コマンド	8	1095	1102	65
VECTOR	JUMP	31	0x44F	0x456	0x039	コマンド	8	1103	1110	57

ユーザーデータ これ以降は変更の可能性あり

Counter 00	0x457	0x457	0x038	カウンタ	1	1111	1111	56
Counter 01	0x458	0x458	0x037		1	1112	1112	55
Counter 02	0x459	0x459	0x036		1	1113	1113	54
Counter 03	0x45A	0x45A	0x035		1	1114	1114	53
Counter 04	0x45B	0x45B	0x034		1	1115	1115	52
Counter 05	0x45C	0x45C	0x033		1	1116	1116	51
Counter 06	0x45D	0x45D	0x032		1	1117	1117	50
Counter 07	0x45E	0x45E	0x031		1	1118	1118	49
Counter 08	0x45F	0x45F	0x030		1	1119	1119	48
Counter 09	0x460	0x460	0x02F		1	1120	1120	47
Counter 10	0x461	0x461	0x02E		1	1121	1121	46
User Params	0x462	0x463	0x02C	ユーザー変数 1	2	1122	1123	44
	0x464	0x465	0x02A	ユーザー変数 2	2	1124	1125	42
	0x466	0x467	0x028	ユーザー変数 3	2	1126	1127	40
	0x468	0x469	0x026	ユーザー変数 4	2	1128	1129	38
	0x46A	0x46B	0x024	ユーザー変数 5	2	1130	1131	36
	0x46C	0x46D	0x022	ユーザー変数 6	2	1132	1133	34
	0x46E	0x46F	0x020	ユーザー変数 7	2	1134	1135	32
	0x470	0x471	0x01E	ユーザー変数 8	2	1136	1137	30
	0x472	0x473	0x01C	ユーザー変数 9	2	1138	1139	28
	0x474	0x475	0x01A	ユーザー変数 1 0	2	1140	1141	26
	0x476	0x477	0x018	ユーザー変数 1 1	2	1142	1143	24
	0x478	0x479	0x016	ユーザー変数 1 2	2	1144	1145	22
	0x47A	0x47B	0x014	ユーザー変数 1 3	2	1146	1147	20
	0x47C	0x47D	0x012	ユーザー変数 1 4	2	1148	1149	18

0x47E	0x47F	0x010	ユーザー変数 1 5	2	1150	1151	16
0x480	0x481	0x00E	ユーザー変数 1 6	2	1152	1153	14
0x482	0x483	0x00C	ユーザー変数 1 7	2	1154	1155	12
0x484	0x485	0x00A	ユーザー変数 1 8	2	1156	1157	10
0x486	0x487	0x008	ユーザー変数 1 9	2	1158	1159	8
0x488	0x489	0x006	ユーザー変数 2 0	2	1160	1161	6
0x48A	0x48B	0x004	ユーザー変数TMP1	2	1162	1163	4
0x48C	0x48D	0x002	ユーザー変数TMP2	2	1164	1165	2

EEPROMデータ(HeartToHeart4 Ver.1.3まで)

RCB-4 EEPROMコマンド・データテーブル														
アドレス名	番号	開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考		
ConfigCmd	1	00000	0	00008	8	3	4	9	MOVE(02)	開始位置・システム設定値	005DC	262135	3FFF7	システム設定値は、ROMから実行する命令のみ
PioConfigCmd	2	00009	9	00011	17	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全て出力に設定する		262126	3FFEE	
PioCmd	3	00012	18	0001A	26	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全てLにする		262117	3FFE5	
AdrCmdRom	4	0001B	27	00025	37	3	4	11	MOVE(03)	アナログ基準値を書き出す	008F6	262106	3FFDA	書き込む
ServoCmdRom	5	00026	38	00030	48	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(0)データ書き込み	00626	262095	3FFCF	サーボモーターの初期
	6	00031	49	0003B	59	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(1)データ書き込み	0063A	262084	3FFC4	化データの保存
	7	0003C	60	00046	70	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(2)データ書き込み	0064E	262073	3FFB9	
	8	00047	71	00051	81	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(3)データ書き込み	00662	262062	3FFAE	
	9	00052	82	0005C	92	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(4)データ書き込み	00676	262051	3FFA3	
	10	0005D	93	00067	103	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(5)データ書き込み	0068A	262040	3FF98	
	11	00068	104	00072	114	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(6)データ書き込み	0069E	262029	3FF8D	
	12	00073	115	0007D	125	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(7)データ書き込み	006B2	262018	3FF82	
	13	0007E	126	00088	136	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(8)データ書き込み	006C6	262007	3FF77	
	14	00089	137	00093	147	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(9)データ書き込み	006DA	261996	3FF6C	
	15	00094	148	0009E	158	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(10)データ書き込み	006EE	261985	3FF61	
	16	0009F	159	000A9	169	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(11)データ書き込み	00702	261974	3FF56	
	17	000AA	170	000B4	180	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(12)データ書き込み	00716	261963	3FF4B	
	18	000B5	181	000BF	191	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(13)データ書き込み	0072A	261952	3FF40	
	19	000C0	192	000CA	202	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(14)データ書き込み	0073E	261941	3FF35	
	20	000CB	203	000D5	213	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(15)データ書き込み	00752	261930	3FF2A	
	21	000D6	214	000E0	224	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(16)データ書き込み	00766	261919	3FF1F	
	22	000E1	225	000EB	235	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(17)データ書き込み	0077A	261908	3FF14	
	23	000EC	236	000F6	246	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(18)データ書き込み	0078E	261897	3FF09	
	24	000F7	247	00101	257	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(19)データ書き込み	007A2	261886	3FEFE	
	25	00102	258	0010C	268	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(20)データ書き込み	007B6	261875	3FEF3	
	26	0010D	269	00117	279	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(21)データ書き込み	007CA	261864	3FEE8	
	27	00118	280	00122	290	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(22)データ書き込み	007DE	261853	3FEDD	
	28	00123	291	0012D	301	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(23)データ書き込み	007F2	261842	3FED2	
	29	0012E	302	00138	312	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(24)データ書き込み	00806	261831	3FEC7	
	30	00139	313	00143	323	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(25)データ書き込み	0081A	261820	3FEB3	
	31	00144	324	0014E	334	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(26)データ書き込み	0082E	261809	3FEB1	
	32	0014F	335	00159	345	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(27)データ書き込み	00842	261798	3FEA6	
	33	0015A	346	00164	356	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(28)データ書き込み	00856	261787	3FE9B	
	34	00165	357	0016F	367	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(29)データ書き込み	0086A	261776	3FE90	
	35	00170	368	0017A	378	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(30)データ書き込み	0087E	261765	3FE85	
	36	0017B	379	00185	389	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(31)データ書き込み	00892	261754	3FE7A	
	37	00186	390	00190	400	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(32)データ書き込み	008A6	261743	3FE6F	
	38	00191	401	0019B	411	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(33)データ書き込み	008BA	261732	3FE64	
	39	0019C	412	001A6	422	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(34)データ書き込み	008CE	261721	3FE59	
ServoCmdRam	40	001A7	423	001B1	433	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター参照レジスタ書き込み	005DE	261710	3FE4E	
KRI3CmdRom	41	001B2	434	001BC	444	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3の初期値をRAMへ展開する	0090C	261699	3FE43	KRI-3データ書き込み

KRI3CmdRam	42	001BD	445	001C7	455	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3参照レジスタ書き込み	0090C	261688	3FE38		
JumpVectorCmdRom	43	001C8	456	001D2	466	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	00	00919	261677	3FE2D	ベクタジャンプ処理ブ
	44	001D3	467	001DD	477	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	01	00923	261666	3FE22	ロプログラムを直接リテラ
	45	001DE	478	001E8	488	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	02	0092B	261655	3FE17	ル値として書き出す
	46	001E9	489	001F3	499	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	03	00933	261644	3FE0C	
	47	001F4	500	001FE	510	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	04	0093B	261633	3FE01	
	48	001FF	511	00209	521	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	05	00943	261622	3FDF6	
	49	0020A	522	00214	532	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	06	0094B	261611	3FDEB	
	50	00215	533	0021F	543	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	07	00953	261600	3FDE0	
	51	00220	544	0022A	554	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	08	0095B	261589	3FDD5	
	52	0022B	555	00235	565	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	09	00963	261578	3FDCA	
	53	00236	566	00240	576	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	10	0096B	261567	3FDBF	
	54	00241	577	0024B	587	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	11	00973	261556	3FDB4	
	55	0024C	588	00256	598	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	12	0097B	261545	3FDA9	
	56	00257	599	00261	609	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	13	00983	261534	3FD9E	
	57	00262	610	0026C	620	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	14	0098B	261523	3FD93	
	58	0026D	621	00277	631	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	15	00993	261512	3FD88	
	59	00278	632	00282	642	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	16	0099B	261501	3FD7D	
	60	00283	643	0028D	653	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	17	009A3	261490	3FD72	
	61	0028E	654	00298	664	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	18	009AB	261479	3FD67	
	62	00299	665	002A3	675	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	19	009B3	261468	3FD5C	
	63	002A4	676	002AE	686	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	20	009BB	261457	3FD51	
	64	002AF	687	002B9	697	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	21	009C3	261446	3FD46	
	65	002BA	698	002C4	708	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	22	009CB	261435	3FD3B	
	66	002C5	709	002CF	719	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	23	009D3	261424	3FD30	
	67	002D0	720	002DA	730	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	24	009DB	261413	3FD25	
JumpVectorCmdRam	68	002DB	731	002E5	741	3	4	11	MOVE(03)	ジャンプベクトルの参照アドレスを書き込む	00919	261402	3FD1A		
ConfigCmdExecute	70	002E6	742	002F0	752	3	4	11	MOVE(03)	設定データの書き戻し (ConfigDataRom参照)	005DC	261312	3FCC0		
ServoCmdFree	69	002F1	753	0033F	831			79	COMMAND	サーボモーターをFREEにする		261323	3FCCB		
TimerWaitCmd	71	00340	832	00357	855			24	COMMAND	タイマーを使って、100~200ms待つ		261288	3FCA8		
ServoCmdHold	72	00358	856	003A6	934			79	COMMAND	サーボ 0 の実測値を現在位置へ書き戻す		261209	3FC59	SetServoPos	
ServoCmdHome	73	003A7	935	003F5	1013			79	COMMAND	全てのサーボをホームポジションへ移動します		261130	3FC0A	SeriesServo0n	
StartupCmd	74	003F6	1014	003FC	1020			7	CALL	スタートアップモーションを呼び出す		261123	3FC03		
MainLoopCmd	75	003FD	1021	0040A	1034	3	4	14	MOVE(02)	リテラル値の書き出し (LED点灯)		261109	3FBF5	ConfigWait0n	
SUM 1035															

初期化データ (初期値)														
アドレス名		開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照					備考
ConfigDataRom		005DC	1500	005DD	1501	2	DATA	初期設定値		260641	3FA21			
ServoDataRam		005DE	1502	00625	1573	72	DATA	ICSサーボモーター参照アドレス		260569	3F9D9			サーボ参照アドレス一覧
ServoDataRom		00626	1574	00639	1593	20	DATA	ICSサーボモーター(0)データ		260549	3F9C5			サーボの初期化データ
		0063A	1594	0064D	1613	20	DATA	ICSサーボモーター(1)データ		260529	3F9B1			
		0064E	1614	00661	1633	20	DATA	ICSサーボモーター(2)データ		260509	3F99D			
		00662	1634	00675	1653	20	DATA	ICSサーボモーター(3)データ		260489	3F989			
		00676	1654	00689	1673	20	DATA	ICSサーボモーター(4)データ		260469	3F975			

	0068A	1674	0069D	1693	20	DATA	ICSサーボモーター(5)データ	260449	3F961	
	0069E	1694	006B1	1713	20	DATA	ICSサーボモーター(6)データ	260429	3F94D	
	006B2	1714	006C5	1733	20	DATA	ICSサーボモーター(7)データ	260409	3F939	
	006C6	1734	006D9	1753	20	DATA	ICSサーボモーター(8)データ	260389	3F925	
	006DA	1754	006ED	1773	20	DATA	ICSサーボモーター(9)データ	260369	3F911	
	006EE	1774	00701	1793	20	DATA	ICSサーボモーター(10)データ	260349	3F8FD	
	00702	1794	00715	1813	20	DATA	ICSサーボモーター(11)データ	260329	3F8E9	
	00716	1814	00729	1833	20	DATA	ICSサーボモーター(12)データ	260309	3F8D5	
	0072A	1834	0073D	1853	20	DATA	ICSサーボモーター(13)データ	260289	3F8C1	
	0073E	1854	00751	1873	20	DATA	ICSサーボモーター(14)データ	260269	3F8AD	
	00752	1874	00765	1893	20	DATA	ICSサーボモーター(15)データ	260249	3F899	
	00766	1894	00779	1913	20	DATA	ICSサーボモーター(16)データ	260229	3F885	
	0077A	1914	0078D	1933	20	DATA	ICSサーボモーター(17)データ	260209	3F871	
	0078E	1934	007A1	1953	20	DATA	ICSサーボモーター(18)データ	260189	3F85D	
	007A2	1954	007B5	1973	20	DATA	ICSサーボモーター(19)データ	260169	3F849	
	007B6	1974	007C9	1993	20	DATA	ICSサーボモーター(20)データ	260149	3F835	
	007CA	1994	007DD	2013	20	DATA	ICSサーボモーター(21)データ	260129	3F821	
	007DE	2014	007F1	2033	20	DATA	ICSサーボモーター(22)データ	260109	3F80D	
	007F2	2034	00805	2053	20	DATA	ICSサーボモーター(23)データ	260089	3F7F9	
	00806	2054	00819	2073	20	DATA	ICSサーボモーター(24)データ	260069	3F7E5	
	0081A	2074	0082D	2093	20	DATA	ICSサーボモーター(25)データ	260049	3F7D1	
	0082E	2094	00841	2113	20	DATA	ICSサーボモーター(26)データ	260029	3F7BD	
	00842	2114	00855	2133	20	DATA	ICSサーボモーター(27)データ	260009	3F7A9	
	00856	2134	00869	2153	20	DATA	ICSサーボモーター(28)データ	259989	3F795	
	0086A	2154	0087D	2173	20	DATA	ICSサーボモーター(29)データ	259969	3F781	
	0087E	2174	00891	2193	20	DATA	ICSサーボモーター(30)データ	259949	3F76D	
	00892	2194	008A5	2213	20	DATA	ICSサーボモーター(31)データ	259929	3F759	
	008A6	2214	008B9	2233	20	DATA	ICSサーボモーター(32)データ	259909	3F745	
	008BA	2234	008CD	2253	20	DATA	ICSサーボモーター(33)データ	259889	3F731	
	008CE	2254	008E1	2273	20	DATA	ICSサーボモーター(34)データ	259869	3F71D	
	008E2	2274	008F5	2293	20	DATA	ICSサーボモーター(35)データ	259849	3F709	標準では使わない
ADRDatRom	008F6	2294	0090B	2315	22	DATA	アナログ基準値	259832	3F6F8	アナログ基準値
KRI3DataRam	0090C	2316	0090D	2317	2	DATA	KRI-3のデータを参照するアドレス	259867	3F71B	
KRI3DataRom	0090E	2318	00918	2328	11	DATA	KRI-3の初期化データ(読み込みコマンド)	259856	3F710	
JumpVectorDataRam	00919	2329	0091A	2330	2	DATA	ジャンプベクトル先頭アドレスを保存	259854	3F70E	
JumpVectorDataRom	0091B	2331	00922	2338	8	DATA	ジャンプベクトルデータ0	259846	3F706	ジャンプベクトルデータ
	00923	2339	0092A	2346	8	DATA	ジャンプベクトルデータ1	259838	3F6FE	
	0092B	2347	00932	2354	8	DATA	ジャンプベクトルデータ2	259830	3F6F6	
	00933	2355	0093A	2362	8	DATA	ジャンプベクトルデータ3	259822	3F6EE	
	0093B	2363	00942	2370	8	DATA	ジャンプベクトルデータ4	259814	3F6E6	
	00943	2371	0094A	2378	8	DATA	ジャンプベクトルデータ5	259806	3F6DE	
	0094B	2379	00952	2386	8	DATA	ジャンプベクトルデータ6	259798	3F6D6	
	00953	2387	0095A	2394	8	DATA	ジャンプベクトルデータ7	259790	3F6CE	
	0095B	2395	00962	2402	8	DATA	ジャンプベクトルデータ8	259782	3F6C6	
	00963	2403	0096A	2410	8	DATA	ジャンプベクトルデータ9	259774	3F6BE	

0096B	2411	00972	2418	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 0	259766	3F6B6
00973	2419	0097A	2426	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 1	259758	3F6AE
0097B	2427	00982	2434	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 2	259750	3F6A6
00983	2435	0098A	2442	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 3	259742	3F69E
0098B	2443	00992	2450	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 4	259734	3F696
00993	2451	0099A	2458	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 5	259726	3F68E
0099B	2459	009A2	2466	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 6	259718	3F686
009A3	2467	009AA	2474	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 7	259710	3F67E
009AB	2475	009B2	2482	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 8	259702	3F676
009B3	2483	009BA	2490	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 1 9	259694	3F66E
009BB	2491	009C2	2498	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 2 0	259686	3F666
009C3	2499	009CA	2506	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 2 1	259678	3F65E
009CB	2507	009D2	2514	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 2 2	259670	3F656
009D3	2515	009DA	2522	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 2 3	259662	3F64E
009DB	2523	009E2	2530	8	DATA	ジャンプベクトルデータ 2 4	259654	3F646
SUM				1031				

プログラム開始												
アドレス名		開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照			備考
Motion		00BB8	3000	01EB7	7863	4864	DATA	Motion 01	254968	3E3F8	モーションデータ	
		01EB8	7864	031B7	12727	4864	DATA	Motion 02	250104	3D0F8		
		031B8	12728	044B7	17591	4864	DATA	Motion 03	245240	3BDF8		
		044B8	17592	057B7	22455	4864	DATA	Motion 04	240376	3AAF8		
		057B8	22456	06AB7	27319	4864	DATA	Motion 05	235512	397F8		
		06AB8	27320	07DB7	32183	4864	DATA	Motion 06	230648	384F8		
		07DB8	32184	090B7	37047	4864	DATA	Motion 07	225784	371F8		
		090B8	37048	0A3B7	41911	4864	DATA	Motion 08	220920	35EF8		
		0A3B8	41912	0B6B7	46775	4864	DATA	Motion 09	216056	34BF8		
		0B6B8	46776	0C9B7	51639	4864	DATA	Motion 10	211192	338F8		
		0C9B8	51640	0DCB7	56503	4864	DATA	Motion 11	206328	325F8		
		0DCB8	56504	0EFB7	61367	4864	DATA	Motion 12	201464	312F8		
		0EFB8	61368	102B7	66231	4864	DATA	Motion 13	196600	2FFF8		
		102B8	66232	115B7	71095	4864	DATA	Motion 14	191736	2ECF8		
		115B8	71096	128B7	75959	4864	DATA	Motion 15	186872	2D9F8		
		128B8	75960	13BB7	80823	4864	DATA	Motion 16	182008	2C6F8		
		13BB8	80824	14EB7	85687	4864	DATA	Motion 17	177144	2B3F8		
		14EB8	85688	161B7	90551	4864	DATA	Motion 18	172280	2A0F8		
		161B8	90552	174B7	95415	4864	DATA	Motion 19	167416	28DF8		
		174B8	95416	187B7	100279	4864	DATA	Motion 20	162552	27AF8		
		187B8	100280	19AB7	105143	4864	DATA	Motion 21	157688	267F8		
		19AB8	105144	1ADB7	110007	4864	DATA	Motion 22	152824	254F8		
		1ADB8	110008	1C0B7	114871	4864	DATA	Motion 23	147960	241F8		
		1C0B8	114872	1D3B7	119735	4864	DATA	Motion 24	143096	22EF8		
		1D3B8	119736	1E6B7	124599	4864	DATA	Motion 25	138232	21BF8		
		1E6B8	124600	1F9B7	129463	4864	DATA	Motion 26	133368	208F8		

	1F9B8	129464	20CB7	134327	4864	DATA	Motion 27	128504	1F5F8
	20CB8	134328	21FB7	139191	4864	DATA	Motion 28	123640	1E2F8
	21FB8	139192	232B7	144055	4864	DATA	Motion 29	118776	1CFF8
	232B8	144056	245B7	148919	4864	DATA	Motion 30	113912	1BCF8
	245B8	148920	258B7	153783	4864	DATA	Motion 31	109048	1A9F8
	258B8	153784	26BB7	158647	4864	DATA	Motion 32	104184	196F8
	26BB8	158648	27EB7	163511	4864	DATA	Motion 33	99320	183F8
	27EB8	163512	291B7	168375	4864	DATA	Motion 34	94456	170F8
	291B8	168376	2A4B7	173239	4864	DATA	Motion 35	89592	15DF8
	2A4B8	173240	2B7B7	178103	4864	DATA	Motion 36	84728	14AF8
	2B7B8	178104	2CAB7	182967	4864	DATA	Motion 37	79864	137F8
	2CAB8	182968	2DDB7	187831	4864	DATA	Motion 38	75000	124F8
	2DDB8	187832	2F0B7	192695	4864	DATA	Motion 39	70136	111F8
	2F0B8	192696	303B7	197559	4864	DATA	Motion 40	65272	FEF8
	303B8	197560	316B7	202423	4864	DATA	Motion 41	60408	EBF8
	316B8	202424	329B7	207287	4864	DATA	Motion 42	55544	D8F8
	329B8	207288	33CB7	212151	4864	DATA	Motion 43	50680	C5F8
	33CB8	212152	34FB7	217015	4864	DATA	Motion 44	45816	B2F8
	34FB8	217016	362B7	221879	4864	DATA	Motion 45	40952	9FF8
	362B8	221880	375B7	226743	4864	DATA	Motion 46	36088	8CF8
	375B8	226744	388B7	231607	4864	DATA	Motion 47	31224	79F8
	388B8	231608	39BB7	236471	4864	DATA	Motion 48	26360	66F8
	39BB8	236472	3AEB7	241335	4864	DATA	Motion 49	21496	53F8
	3AEB8	241336	3C1B7	246199	4864	DATA	Motion 50	16632	40F8
DefaultStartup	3C1B8	246200	3C1BA	246202	3	DATA	標準スタートアップモーション (Retのみ)	16629	40F5

EEPROMデータ(HeartToHeart4 Ver.2.1まで)

RCB-4 EEPROMコマンド・データテーブル														
アドレス名	番号	開始位置		終了位置		DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考
ConfigCmd	1	00000	0	00008	8	3	4	9	MOVE(02)	開始位置・システム設定値	005DC	262135	3FFF7	アドレス名末尾はAddress
PioConfigCmd	2	00009	9	00011	17	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全て出力に設定する		262126	3FFEE	システム設定値は、ROM
PioCmd	3	00012	18	0001A	26	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全てLにする		262117	3FFE5	から実行する命令のみ書
AdrCmdRom	4	0001B	27	00025	37	3	4	11	MOVE(03)	アナログ基準値を書き出す	008F6	262106	3FFDA	
ServoCmdRom	5	00026	38	00030	48	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (0) データ書き込み	00626	262095	3FFCF	サーボモーターの初期化
	6	00031	49	0003B	59	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (1) データ書き込み	0063A	262084	3FFC4	データの保存
	7	0003C	60	00046	70	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (2) データ書き込み	0064E	262073	3FFB9	
	8	00047	71	00051	81	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (3) データ書き込み	00662	262062	3FFAE	
	9	00052	82	0005C	92	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (4) データ書き込み	00676	262051	3FFA3	
	10	0005D	93	00067	103	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (5) データ書き込み	0068A	262040	3FF98	
	11	00068	104	00072	114	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (6) データ書き込み	0069E	262029	3FF8D	
	12	00073	115	0007D	125	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (7) データ書き込み	006B2	262018	3FF82	
	13	0007E	126	00088	136	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (8) データ書き込み	006C6	262007	3FF77	

	14	00089	137	00093	147	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(9)データ書き込み	006DA	261996	3FF6C	
	15	00094	148	0009E	158	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(10)データ書き込み	006EE	261985	3FF61	
	16	0009F	159	000A9	169	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(11)データ書き込み	00702	261974	3FF56	
	17	000AA	170	000B4	180	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(12)データ書き込み	00716	261963	3FF4B	
	18	000B5	181	000BF	191	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(13)データ書き込み	0072A	261952	3FF40	
	19	000C0	192	000CA	202	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(14)データ書き込み	0073E	261941	3FF35	
	20	000CB	203	000D5	213	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(15)データ書き込み	00752	261930	3FF2A	
	21	000D6	214	000E0	224	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(16)データ書き込み	00766	261919	3FF1F	
	22	000E1	225	000EB	235	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(17)データ書き込み	0077A	261908	3FF14	
	23	000EC	236	000F6	246	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(18)データ書き込み	0078E	261897	3FF09	
	24	000F7	247	00101	257	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(19)データ書き込み	007A2	261886	3FEFE	
	25	00102	258	0010C	268	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(20)データ書き込み	007B6	261875	3FEF3	
	26	0010D	269	00117	279	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(21)データ書き込み	007CA	261864	3FEE8	
	27	00118	280	00122	290	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(22)データ書き込み	007DE	261853	3FEDD	
	28	00123	291	0012D	301	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(23)データ書き込み	007F2	261842	3FED2	
	29	0012E	302	00138	312	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(24)データ書き込み	00806	261831	3FEC7	
	30	00139	313	00143	323	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(25)データ書き込み	0081A	261820	3FEBBC	
	31	00144	324	0014E	334	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(26)データ書き込み	0082E	261809	3FEB1	
	32	0014F	335	00159	345	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(27)データ書き込み	00842	261798	3FEA6	
	33	0015A	346	00164	356	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(28)データ書き込み	00856	261787	3FE9B	
	34	00165	357	0016F	367	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(29)データ書き込み	0086A	261776	3FE90	
	35	00170	368	0017A	378	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(30)データ書き込み	0087E	261765	3FE85	
	36	0017B	379	00185	389	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(31)データ書き込み	00892	261754	3FE7A	
	37	00186	390	00190	400	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(32)データ書き込み	008A6	261743	3FE6F	
	38	00191	401	0019B	411	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(33)データ書き込み	008BA	261732	3FE64	
	39	0019C	412	001A6	422	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター(34)データ書き込み	008CE	261721	3FE59	
ServoCmdRam	40	001A7	423	001B1	433	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター参照レジスタ書き込み	005DE	261710	3FE4E	
KRI3CmdRom	41	001B2	434	001BC	444	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3の初期値をRAMへ展開する	0090C	261699	3FE43	KRI-3データ書き込み
KRI3CmdRam	42	001BD	445	001C7	455	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3参照レジスタ書き込み	0090C	261688	3FE38	
JumpVectorCmdRom	43	001C8	456	001D2	466	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 00	00919	261677	3FE2D	ベクタジャンプ処理プログ
	44	001D3	467	001DD	477	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 01	00923	261666	3FE22	ラムを直接リテラル値とし
	45	001DE	478	001E8	488	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 02	0092B	261655	3FE17	て書き出す
	46	001E9	489	001F3	499	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 03	00933	261644	3FE0C	
	47	001F4	500	001FE	510	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 04	0093B	261633	3FE01	
	48	001FF	511	00209	521	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 05	00943	261622	3FDF6	
	49	0020A	522	00214	532	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 06	0094B	261611	3FDEB	
	50	00215	533	0021F	543	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 07	00953	261600	3FDE0	
	51	00220	544	0022A	554	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 08	0095B	261589	3FDD5	
	52	0022B	555	00235	565	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 09	00963	261578	3FDCA	
	53	00236	566	00240	576	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 10	0096B	261567	3FDBF	
	54	00241	577	0024B	587	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 11	00973	261556	3FDB4	
	55	0024C	588	00256	598	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 12	0097B	261545	3FDA9	
	56	00257	599	00261	609	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 13	00983	261534	3FD9E	
	57	00262	610	0026C	620	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 14	0098B	261523	3FD93	
	58	0026D	621	00277	631	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 15	00993	261512	3FD88	

	59	00278	632	00282	642	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	16	0099B	261501	3FD7D	
	60	00283	643	0028D	653	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	17	009A3	261490	3FD72	
	61	0028E	654	00298	664	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	18	009AB	261479	3FD67	
	62	00299	665	002A3	675	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	19	009B3	261468	3FD5C	
	63	002A4	676	002AE	686	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	20	009BB	261457	3FD51	
	64	002AF	687	002B9	697	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	21	009C3	261446	3FD46	
	65	002BA	698	002C4	708	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	22	009CB	261435	3FD3B	
	66	002C5	709	002CF	719	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	23	009D3	261424	3FD30	
	67	002D0	720	002DA	730	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	24	009DB	261413	3FD25	
	68	002DB	731	002E5	741	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	25	009E3	261402	3FD1A	
	69	002E6	742	002F0	752	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	26	009EB	261391	3FD0F	
	70	002F1	753	002FB	763	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	27	009F3	261380	3FD04	
	71	002FC	764	00306	774	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	28	009FB	261369	3FCF9	
	72	00307	775	00311	785	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	29	00A03	261358	3FCEE	
	73	00312	786	0031C	796	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	30	00A0B	261347	3FCE3	
	74	0031D	797	00327	807	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	31	00A13	261336	3FCD8	
VectorJumpCmdRamAd	75	00328	808	00332	818	3	4	11	MOVE(03)	ジャンプベクトルのレジスタへ参照アドレスを書き込む		00919	261402	3FD1A	
ConfigCmdExecute	76	00333	819	0033D	829	3	4	11	MOVE(03)	設定データの書き戻し(ConfigDataRom参照)		005DC	261312	3FCC0	
ServoCmdFree	77	0033E	830	0038C	908			79	COMMAND	サーボモーターをFREEにする			261323	3FCCB	
TimerWaitCmd	78	0038D	909	003A5	933			25	COMMAND	タイマーを使って、500ms待つ			261287	3FCA7	
TimerLoopAddress		0038D	909	00395	917			9		09 00 02 3C 00 00 10 00 57					
		00396	918	0039E	926			9		09 07 82 3C 00 00 00 80 4E					
		0039F	927	003A5	933			7		07 0B 49 03 00 04 62					
ServoCmdHold	79	003A6	934	003F4	1012			79	COMMAND	サーボ0の実測値を現在位置へ書き戻す			261208	3FC58	SetServoPos
ServoCmdHome	80	003F5	1013	00443	1091			79	COMMAND	全てのサーボモーターをホームポジションへ移動します			261129	3FC09	SeriesServo0n
StartupCmdRomAddr	81	00444	1092	0044A	1098			7	CALL	スタートアップモーションを呼び出す			261122	3FC02	
MainLoopCmd	82	0044B	1099	00453	1107			9	MOVE(02)	リテラル値の書き出し(LED点灯)			261113	3FBF9	ConfigWait0n
PioDirToInput		00454	1108	0045C	1116			9		PIOの方向ベクトルを入力に設定					
PriorMotion01		0045D	1117	00475	1141			25		優先モーション1(電源電圧1:無い場合もある)			261088	3FBE0	
PriorMotion02		00476	1142	0048E	1166			25		優先モーション2(電源電圧2:無い場合もある)			261063	3FBC7	
PriorMotion03		0048F	1167	004A7	1191			25		優先モーション3(電源電圧3:無い場合もある)			261038	3FBAE	
PriorMotion04		004A8	1192	004C0	1216			25		優先モーション4(無い場合もある)			261013	3FB95	
PriorMotion05		004C1	1217	004D9	1241			25		優先モーション5(無い場合もある)			260988	3FB7C	
PriorMotion06		004DA	1242	004F2	1266			25		優先モーション6(無い場合もある)			260963	3FB63	
PriorMotion07		004F3	1267	0050B	1291			25		優先モーション7(無い場合もある)			260938	3FB4A	
PriorMotion08		0050C	1292	00524	1316			25		優先モーション8(無い場合もある)			260913	3FB31	
PriorMotion09		00525	1317	0053D	1341			25		優先モーション9(無い場合もある)			260888	3FB18	
PriorMotion10		0053E	1342	00556	1366			25		優先モーション10(無い場合もある)			260863	3FAFF	
PriorMotion11		00557	1367	0056F	1391			25		優先モーション11(無い場合もある)			260838	3FAE6	
PriorMotion12		00570	1392	00588	1416			25		優先モーション12(無い場合もある)			260813	3FACD	
PriorMotion13		00589	1417	005A1	1441			25		優先モーション13(無い場合もある)			260788	3FAB4	
PioDirToOutput		005A2	1442	005AA	1450			9		PIOの方向ベクトルを出力に設定					
JmpToMainLoop		005AB	1451	005B1	1457			7		MainLoopへ戻る			260781	3FAAD	
						SUM	1458	残り	42						

初期化データ（初期値）												
アドレス名		開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照			備考
ConfigDataRom	005DC	1500	005DD	1501		2	DATA	初期設定値	260641	3FA21		
ServoDataRam	005DE	1502	00625	1573		72	DATA	ICSサーボモーター参照アドレス	260569	3F9D9		
ServoDataRom	00626	1574	00639	1593		20	DATA	ICSサーボモーター (0) データ	260549	3F9C5		
	0063A	1594	0064D	1613		20	DATA	ICSサーボモーター (1) データ	260529	3F9B1		
	0064E	1614	00661	1633		20	DATA	ICSサーボモーター (2) データ	260509	3F99D		
	00662	1634	00675	1653		20	DATA	ICSサーボモーター (3) データ	260489	3F989		
	00676	1654	00689	1673		20	DATA	ICSサーボモーター (4) データ	260469	3F975		
	0068A	1674	0069D	1693		20	DATA	ICSサーボモーター (5) データ	260449	3F961		
	0069E	1694	006B1	1713		20	DATA	ICSサーボモーター (6) データ	260429	3F94D		
	006B2	1714	006C5	1733		20	DATA	ICSサーボモーター (7) データ	260409	3F939		
	006C6	1734	006D9	1753		20	DATA	ICSサーボモーター (8) データ	260389	3F925		
	006DA	1754	006ED	1773		20	DATA	ICSサーボモーター (9) データ	260369	3F911		
	006EE	1774	00701	1793		20	DATA	ICSサーボモーター (10) データ	260349	3F8FD		
	00702	1794	00715	1813		20	DATA	ICSサーボモーター (11) データ	260329	3F8E9		
	00716	1814	00729	1833		20	DATA	ICSサーボモーター (12) データ	260309	3F8D5		
	0072A	1834	0073D	1853		20	DATA	ICSサーボモーター (13) データ	260289	3F8C1		
	0073E	1854	00751	1873		20	DATA	ICSサーボモーター (14) データ	260269	3F8AD		
	00752	1874	00765	1893		20	DATA	ICSサーボモーター (15) データ	260249	3F899		
	00766	1894	00779	1913		20	DATA	ICSサーボモーター (16) データ	260229	3F885		
	0077A	1914	0078D	1933		20	DATA	ICSサーボモーター (17) データ	260209	3F871		
	0078E	1934	007A1	1953		20	DATA	ICSサーボモーター (18) データ	260189	3F85D		
	007A2	1954	007B5	1973		20	DATA	ICSサーボモーター (19) データ	260169	3F849		
	007B6	1974	007C9	1993		20	DATA	ICSサーボモーター (20) データ	260149	3F835		
	007CA	1994	007DD	2013		20	DATA	ICSサーボモーター (21) データ	260129	3F821		
	007DE	2014	007F1	2033		20	DATA	ICSサーボモーター (22) データ	260109	3F80D		
	007F2	2034	00805	2053		20	DATA	ICSサーボモーター (23) データ	260089	3F7F9		
	00806	2054	00819	2073		20	DATA	ICSサーボモーター (24) データ	260069	3F7E5		
	0081A	2074	0082D	2093		20	DATA	ICSサーボモーター (25) データ	260049	3F7D1		
	0082E	2094	00841	2113		20	DATA	ICSサーボモーター (26) データ	260029	3F7BD		
	00842	2114	00855	2133		20	DATA	ICSサーボモーター (27) データ	260009	3F7A9		
	00856	2134	00869	2153		20	DATA	ICSサーボモーター (28) データ	259989	3F795		
	0086A	2154	0087D	2173		20	DATA	ICSサーボモーター (29) データ	259969	3F781		
	0087E	2174	00891	2193		20	DATA	ICSサーボモーター (30) データ	259949	3F76D		
	00892	2194	008A5	2213		20	DATA	ICSサーボモーター (31) データ	259929	3F759		
	008A6	2214	008B9	2233		20	DATA	ICSサーボモーター (32) データ	259909	3F745		
	008BA	2234	008CD	2253		20	DATA	ICSサーボモーター (33) データ	259889	3F731		
	008CE	2254	008E1	2273		20	DATA	ICSサーボモーター (34) データ	259869	3F71D		
	008E2	2274	008F5	2293		20	DATA	ICSサーボモーター (35) データ	259849	3F709	標準では使わない	
ADRDDataRom	008F6	2294	0090B	2315		22	DATA	アナログ基準値	259832	3F6F8		
KRI3DataRam	0090C	2316	0090D	2317		2	DATA	KRI-3のデータを参照するアドレス	259867	3F71B		
KRI3DataRom	0090E	2318	00918	2328		11	DATA	KRI-3の初期化データ(読み込みコマンド)を保存	259856	3F710		
JumpVectorDataRam	00919	2329	0091A	2330		2	DATA	ジャンプベクトル先頭アドレスを保存	259854	3F70E		
JumpVectorDataRom	0091B	2331	00922	2338		8	DATA	ジャンプベクトルデータ0	259846	3F706		

00923	2339	0092A	2346	8	DATA	ジャンプベクトルデータ1	259838	3F6FE
0092B	2347	00932	2354	8	DATA	ジャンプベクトルデータ2	259830	3F6F6
00933	2355	0093A	2362	8	DATA	ジャンプベクトルデータ3	259822	3F6EE
0093B	2363	00942	2370	8	DATA	ジャンプベクトルデータ4	259814	3F6E6
00943	2371	0094A	2378	8	DATA	ジャンプベクトルデータ5	259806	3F6DE
0094B	2379	00952	2386	8	DATA	ジャンプベクトルデータ6	259798	3F6D6
00953	2387	0095A	2394	8	DATA	ジャンプベクトルデータ7	259790	3F6CE
0095B	2395	00962	2402	8	DATA	ジャンプベクトルデータ8	259782	3F6C6
00963	2403	0096A	2410	8	DATA	ジャンプベクトルデータ9	259774	3F6BE
0096B	2411	00972	2418	8	DATA	ジャンプベクトルデータ10	259766	3F6B6
00973	2419	0097A	2426	8	DATA	ジャンプベクトルデータ11	259758	3F6AE
0097B	2427	00982	2434	8	DATA	ジャンプベクトルデータ12	259750	3F6A6
00983	2435	0098A	2442	8	DATA	ジャンプベクトルデータ13	259742	3F69E
0098B	2443	00992	2450	8	DATA	ジャンプベクトルデータ14	259734	3F696
00993	2451	0099A	2458	8	DATA	ジャンプベクトルデータ15	259726	3F68E
0099B	2459	009A2	2466	8	DATA	ジャンプベクトルデータ16	259718	3F686
009A3	2467	009AA	2474	8	DATA	ジャンプベクトルデータ17	259710	3F67E
009AB	2475	009B2	2482	8	DATA	ジャンプベクトルデータ18	259702	3F676
009B3	2483	009BA	2490	8	DATA	ジャンプベクトルデータ19	259694	3F66E
009BB	2491	009C2	2498	8	DATA	ジャンプベクトルデータ20	259686	3F666
009C3	2499	009CA	2506	8	DATA	ジャンプベクトルデータ21	259678	3F65E
009CB	2507	009D2	2514	8	DATA	ジャンプベクトルデータ22	259670	3F656
009D3	2515	009DA	2522	8	DATA	ジャンプベクトルデータ23	259662	3F64E
009DB	2523	009E2	2530	8	DATA	ジャンプベクトルデータ24	259654	3F646
009E3	2531	009EA	2538	8	DATA	ジャンプベクトルデータ25	259646	3F63E
009EB	2539	009F2	2546	8	DATA	ジャンプベクトルデータ26	259638	3F636
009F3	2547	009FA	2554	8	DATA	ジャンプベクトルデータ27	259630	3F62E
009FB	2555	00A02	2562	8	DATA	ジャンプベクトルデータ28	259622	3F626
00A03	2563	00A0A	2570	8	DATA	ジャンプベクトルデータ29	259614	3F61E
00A0B	2571	00A12	2578	8	DATA	ジャンプベクトルデータ30	259606	3F616
00A13	2579	00A1A	2586	8	DATA	ジャンプベクトルデータ31	259598	3F60E

ProjectTitleRom	00A1B	2587	00A3A	2618	32	DATA	プロジェクトのタイトル名を最大32文字保存する	259566	3F5EE
優先モーションコール	00A3B	2619	00A4D	2637	19	DATA	電源電圧監視モーション01 Call		
	00A4E	2638	00A60	2656	19	DATA	電源電圧監視モーション02 Call		
	00A61	2657	00A73	2675	19	DATA	電源電圧監視モーション03 Call		
	00A74	2676	00A86	2694	19	DATA	優先モーション01 Call		
	00A87	2695	00A99	2713	19	DATA	優先モーション02 Call		
	00A9A	2714	00AAC	2732	19	DATA	優先モーション03 Call		
	00AAD	2733	00ABF	2751	19	DATA	優先モーション04 Call		
	00AC0	2752	00AD2	2770	19	DATA	優先モーション05 Call		
	00AD3	2771	00AE5	2789	19	DATA	優先モーション06 Call		
	00AE6	2790	00AF8	2808	19	DATA	優先モーション07 Call		
	00AF9	2809	00B0B	2827	19	DATA	優先モーション08 Call		

00B0C	2828	00B1E	2846	19	DATA	優先モーション09 Call
00B1F	2847	00B31	2865	19	DATA	優先モーション10 Call
		残	135	SUM	1366	

プログラム開始												
アドレス名		開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照			備考
Motion	1	00BB8	3000	013B7	5047	2048	DATA	Motion 01		257784	3EEF8	どこか割り込みテーブル
	2	013B8	5048	01BB7	7095	2048	DATA	Motion 02		255736	3E6F8	へ移動
	3	01BB8	7096	023B7	9143	2048	DATA	Motion 03		253688	3DEF8	
	4	023B8	9144	02BB7	11191	2048	DATA	Motion 04		251640	3D6F8	
	5	02BB8	11192	033B7	13239	2048	DATA	Motion 05		249592	3CEF8	
	6	033B8	13240	03BB7	15287	2048	DATA	Motion 06		247544	3C6F8	
	7	03BB8	15288	043B7	17335	2048	DATA	Motion 07		245496	3BEF8	
	8	043B8	17336	04BB7	19383	2048	DATA	Motion 08		243448	3B6F8	
	9	04BB8	19384	053B7	21431	2048	DATA	Motion 09		241400	3AEF8	
	10	053B8	21432	05BB7	23479	2048	DATA	Motion 10		239352	3A6F8	
	11	05BB8	23480	063B7	25527	2048	DATA	Motion 11		237304	39EF8	
	12	063B8	25528	06BB7	27575	2048	DATA	Motion 12		235256	396F8	
	13	06BB8	27576	073B7	29623	2048	DATA	Motion 13		233208	38EF8	
	14	073B8	29624	07BB7	31671	2048	DATA	Motion 14		231160	386F8	
	15	07BB8	31672	083B7	33719	2048	DATA	Motion 15		229112	37EF8	
	16	083B8	33720	08BB7	35767	2048	DATA	Motion 16		227064	376F8	
	17	08BB8	35768	093B7	37815	2048	DATA	Motion 17		225016	36EF8	
	18	093B8	37816	09BB7	39863	2048	DATA	Motion 18		222968	366F8	
	19	09BB8	39864	0A3B7	41911	2048	DATA	Motion 19		220920	35EF8	
	20	0A3B8	41912	0ABB7	43959	2048	DATA	Motion 20		218872	356F8	
	21	0ABB8	43960	0B3B7	46007	2048	DATA	Motion 21		216824	34EF8	
	22	0B3B8	46008	0BBB7	48055	2048	DATA	Motion 22		214776	346F8	
	23	0BBB8	48056	0C3B7	50103	2048	DATA	Motion 23		212728	33EF8	
	24	0C3B8	50104	0CBB7	52151	2048	DATA	Motion 24		210680	336F8	
	25	0CBB8	52152	0D3B7	54199	2048	DATA	Motion 25		208632	32EF8	
	26	0D3B8	54200	0DBB7	56247	2048	DATA	Motion 26		206584	326F8	
	27	0DBB8	56248	0E3B7	58295	2048	DATA	Motion 27		204536	31EF8	
	28	0E3B8	58296	0EBB7	60343	2048	DATA	Motion 28		202488	316F8	
	29	0EBB8	60344	0F3B7	62391	2048	DATA	Motion 29		200440	30EF8	
	30	0F3B8	62392	0FBB7	64439	2048	DATA	Motion 30		198392	306F8	
	31	0FBB8	64440	103B7	66487	2048	DATA	Motion 31		196344	2FEF8	
	32	103B8	66488	10BB7	68535	2048	DATA	Motion 32		194296	2F6F8	
	33	10BB8	68536	113B7	70583	2048	DATA	Motion 33		192248	2EEF8	
	34	113B8	70584	11BB7	72631	2048	DATA	Motion 34		190200	2E6F8	
	35	11BB8	72632	123B7	74679	2048	DATA	Motion 35		188152	2DEF8	
	36	123B8	74680	12BB7	76727	2048	DATA	Motion 36		186104	2D6F8	
	37	12BB8	76728	133B7	78775	2048	DATA	Motion 37		184056	2CEF8	
	38	133B8	78776	13BB7	80823	2048	DATA	Motion 38		182008	2C6F8	
	39	13BB8	80824	143B7	82871	2048	DATA	Motion 39		179960	2BEF8	

40	143B8	82872	14BB7	84919	2048	DATA	Motion 40	177912	2B6F8
41	14BB8	84920	153B7	86967	2048	DATA	Motion 41	175864	2AEF8
42	153B8	86968	15BB7	89015	2048	DATA	Motion 42	173816	2A6F8
43	15BB8	89016	163B7	91063	2048	DATA	Motion 43	171768	29EF8
44	163B8	91064	16BB7	93111	2048	DATA	Motion 44	169720	296F8
45	16BB8	93112	173B7	95159	2048	DATA	Motion 45	167672	28EF8
46	173B8	95160	17BB7	97207	2048	DATA	Motion 46	165624	286F8
47	17BB8	97208	183B7	99255	2048	DATA	Motion 47	163576	27EF8
48	183B8	99256	18BB7	101303	2048	DATA	Motion 48	161528	276F8
49	18BB8	101304	193B7	103351	2048	DATA	Motion 49	159480	26EF8
50	193B8	103352	19BB7	105399	2048	DATA	Motion 50	157432	266F8
51	19BB8	105400	1A3B7	107447	2048	DATA	Motion 51	155384	25EF8
52	1A3B8	107448	1ABB7	109495	2048	DATA	Motion 52	153336	256F8
53	1ABB8	109496	1B3B7	111543	2048	DATA	Motion 53	151288	24EF8
54	1B3B8	111544	1BBB7	113591	2048	DATA	Motion 54	149240	246F8
55	1BBB8	113592	1C3B7	115639	2048	DATA	Motion 55	147192	23EF8
56	1C3B8	115640	1CBB7	117687	2048	DATA	Motion 56	145144	236F8
57	1CBB8	117688	1D3B7	119735	2048	DATA	Motion 57	143096	22EF8
58	1D3B8	119736	1DBB7	121783	2048	DATA	Motion 58	141048	226F8
59	1DBB8	121784	1E3B7	123831	2048	DATA	Motion 59	139000	21EF8
60	1E3B8	123832	1EBB7	125879	2048	DATA	Motion 60	136952	216F8
61	1EBB8	125880	1F3B7	127927	2048	DATA	Motion 61	134904	20EF8
62	1F3B8	127928	1FBB7	129975	2048	DATA	Motion 62	132856	206F8
63	1FBB8	129976	203B7	132023	2048	DATA	Motion 63	130808	1FEF8
64	203B8	132024	20BB7	134071	2048	DATA	Motion 64	128760	1F6F8
65	20BB8	134072	213B7	136119	2048	DATA	Motion 65	126712	1EEF8
66	213B8	136120	21BB7	138167	2048	DATA	Motion 66	124664	1E6F8
67	21BB8	138168	223B7	140215	2048	DATA	Motion 67	122616	1DEF8
68	223B8	140216	22BB7	142263	2048	DATA	Motion 68	120568	1D6F8
69	22BB8	142264	233B7	144311	2048	DATA	Motion 69	118520	1CEF8
70	233B8	144312	23BB7	146359	2048	DATA	Motion 70	116472	1C6F8
71	23BB8	146360	243B7	148407	2048	DATA	Motion 71	114424	1BEF8
72	243B8	148408	24BB7	150455	2048	DATA	Motion 72	112376	1B6F8
73	24BB8	150456	253B7	152503	2048	DATA	Motion 73	110328	1AEF8
74	253B8	152504	25BB7	154551	2048	DATA	Motion 74	108280	1A6F8
75	25BB8	154552	263B7	156599	2048	DATA	Motion 75	106232	19EF8
76	263B8	156600	26BB7	158647	2048	DATA	Motion 76	104184	196F8
77	26BB8	158648	273B7	160695	2048	DATA	Motion 77	102136	18EF8
78	273B8	160696	27BB7	162743	2048	DATA	Motion 78	100088	186F8
79	27BB8	162744	283B7	164791	2048	DATA	Motion 79	98040	17EF8
80	283B8	164792	28BB7	166839	2048	DATA	Motion 80	95992	176F8
81	28BB8	166840	293B7	168887	2048	DATA	Motion 81	93944	16EF8
82	293B8	168888	29BB7	170935	2048	DATA	Motion 82	91896	166F8
83	29BB8	170936	2A3B7	172983	2048	DATA	Motion 83	89848	15EF8
84	2A3B8	172984	2ABB7	175031	2048	DATA	Motion 84	87800	156F8

85	2ABB8	175032	2B3B7	177079	2048	DATA	Motion 85	85752	14EF8
86	2B3B8	177080	2BBB7	179127	2048	DATA	Motion 86	83704	146F8
87	2BBB8	179128	2C3B7	181175	2048	DATA	Motion 87	81656	13EF8
88	2C3B8	181176	2CBB7	183223	2048	DATA	Motion 88	79608	136F8
89	2CBB8	183224	2D3B7	185271	2048	DATA	Motion 89	77560	12EF8
90	2D3B8	185272	2DBB7	187319	2048	DATA	Motion 90	75512	126F8
91	2DBB8	187320	2E3B7	189367	2048	DATA	Motion 91	73464	11EF8
92	2E3B8	189368	2EBB7	191415	2048	DATA	Motion 92	71416	116F8
93	2EBB8	191416	2F3B7	193463	2048	DATA	Motion 93	69368	10EF8
94	2F3B8	193464	2FBB7	195511	2048	DATA	Motion 94	67320	106F8
95	2FBB8	195512	303B7	197559	2048	DATA	Motion 95	65272	FEF8
96	303B8	197560	30BB7	199607	2048	DATA	Motion 96	63224	F6F8
97	30BB8	199608	313B7	201655	2048	DATA	Motion 97	61176	EEF8
98	313B8	201656	31BB7	203703	2048	DATA	Motion 98	59128	E6F8
99	31BB8	203704	323B7	205751	2048	DATA	Motion 99	57080	DEF8
100	323B8	205752	32BB7	207799	2048	DATA	Motion 100	55032	D6F8
101	32BB8	207800	333B7	209847	2048	DATA	Motion 101	52984	CEF8
102	333B8	209848	33BB7	211895	2048	DATA	Motion 102	50936	C6F8
103	33BB8	211896	343B7	213943	2048	DATA	Motion 103	48888	BEF8
104	343B8	213944	34BB7	215991	2048	DATA	Motion 104	46840	B6F8
105	34BB8	215992	353B7	218039	2048	DATA	Motion 105	44792	AEF8
106	353B8	218040	35BB7	220087	2048	DATA	Motion 106	42744	A6F8
107	35BB8	220088	363B7	222135	2048	DATA	Motion 107	40696	9EF8
108	363B8	222136	36BB7	224183	2048	DATA	Motion 108	38648	96F8
109	36BB8	224184	373B7	226231	2048	DATA	Motion 109	36600	8EF8
110	373B8	226232	37BB7	228279	2048	DATA	Motion 110	34552	86F8
111	37BB8	228280	383B7	230327	2048	DATA	Motion 111	32504	7EF8
112	383B8	230328	38BB7	232375	2048	DATA	Motion 112	30456	76F8
113	38BB8	232376	393B7	234423	2048	DATA	Motion 113	28408	6EF8
114	393B8	234424	39BB7	236471	2048	DATA	Motion 114	26360	66F8
115	39BB8	236472	3A3B7	238519	2048	DATA	Motion 115	24312	5EF8
116	3A3B8	238520	3ABB7	240567	2048	DATA	Motion 116	22264	56F8
117	3ABB8	240568	3B3B7	242615	2048	DATA	Motion 117	20216	4EF8
118	3B3B8	242616	3BBB7	244663	2048	DATA	Motion 118	18168	46F8
119	3BBB8	244664	3C3B7	246711	2048	DATA	Motion 119	16120	3EF8
120	3C3B8	246712	3CBB7	248759	2048	DATA	Motion 120	14072	36F8
DefaultStartup	3CBB8	248760	3CBBA	248762	3	DATA	標準スタートアップモーション (Retのみ書き込んである)	14069	36F5

EEPROMデータ(HeartToHeart4 Ver.2.2まで)

RCB-4 EEPROMコマンド・データテーブル												
アドレス名	番号	開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考

ConfigCmd	1	00000	0	00008	8	3	4	9	MOVE(02)	開始位置・システム設定値	005DC	262135	3FFF7
PioConfigCmd	2	00009	9	00011	17	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全て出力に設定する		262126	3FFEE
PioCmd	3	00012	18	0001A	26	3	4	9	MOVE(02)	Pioポートを全てLにする		262117	3FFE5
AdrCmdRom	4	0001B	27	00025	37	3	4	11	MOVE(03)	アナログ基準値を書き出す	008F6	262106	3FFDA
ServoCmdRom	5	00026	38	00030	48	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (0) データ書き込み	00626	262095	3FFCF
	6	00031	49	0003B	59	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (1) データ書き込み	0063A	262084	3FFC4
	7	0003C	60	00046	70	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (2) データ書き込み	0064E	262073	3FFB9
	8	00047	71	00051	81	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (3) データ書き込み	00662	262062	3FFAE
	9	00052	82	0005C	92	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (4) データ書き込み	00676	262051	3FFA3
	10	0005D	93	00067	103	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (5) データ書き込み	0068A	262040	3FF98
	11	00068	104	00072	114	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (6) データ書き込み	0069E	262029	3FF8D
	12	00073	115	0007D	125	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (7) データ書き込み	006B2	262018	3FF82
	13	0007E	126	00088	136	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (8) データ書き込み	006C6	262007	3FF77
	14	00089	137	00093	147	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (9) データ書き込み	006DA	261996	3FF6C
	15	00094	148	0009E	158	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (10) データ書き込み	006EE	261985	3FF61
	16	0009F	159	000A9	169	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (11) データ書き込み	00702	261974	3FF56
	17	000AA	170	000B4	180	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (12) データ書き込み	00716	261963	3FF4B
	18	000B5	181	000BF	191	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (13) データ書き込み	0072A	261952	3FF40
	19	000C0	192	000CA	202	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (14) データ書き込み	0073E	261941	3FF35
	20	000CB	203	000D5	213	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (15) データ書き込み	00752	261930	3FF2A
	21	000D6	214	000E0	224	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (16) データ書き込み	00766	261919	3FF1F
	22	000E1	225	000EB	235	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (17) データ書き込み	0077A	261908	3FF14
	23	000EC	236	000F6	246	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (18) データ書き込み	0078E	261897	3FF09
	24	000F7	247	00101	257	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (19) データ書き込み	007A2	261886	3FEFE
	25	00102	258	0010C	268	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (20) データ書き込み	007B6	261875	3FEF3
	26	0010D	269	00117	279	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (21) データ書き込み	007CA	261864	3FEE8
	27	00118	280	00122	290	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (22) データ書き込み	007DE	261853	3FEDD
	28	00123	291	0012D	301	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (23) データ書き込み	007F2	261842	3FED2
	29	0012E	302	00138	312	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (24) データ書き込み	00806	261831	3FEC7
	30	00139	313	00143	323	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (25) データ書き込み	0081A	261820	3FEB C
	31	00144	324	0014E	334	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (26) データ書き込み	0082E	261809	3FEB1
	32	0014F	335	00159	345	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (27) データ書き込み	00842	261798	3FEA6
	33	0015A	346	00164	356	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (28) データ書き込み	00856	261787	3FE9B
	34	00165	357	0016F	367	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (29) データ書き込み	0086A	261776	3FE90
	35	00170	368	0017A	378	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (30) データ書き込み	0087E	261765	3FE85
	36	0017B	379	00185	389	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (31) データ書き込み	00892	261754	3FE7A
	37	00186	390	00190	400	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (32) データ書き込み	008A6	261743	3FE6F
	38	00191	401	0019B	411	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (33) データ書き込み	008BA	261732	3FE64
	39	0019C	412	001A6	422	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター (34) データ書き込み	008CE	261721	3FE59
ServoCmdRam	40	001A7	423	001B1	433	3	4	11	MOVE(03)	ICSサーボモーター参照レジスタ書き込み	005DE	261710	3FE4E
KRI3CmdRom	41	001B2	434	001BC	444	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3の初期値をRAMへ展開する	0090C	261699	3FE43
KRI3CmdRam	42	001BD	445	001C7	455	3	4	11	MOVE(03)	KRI-3参照レジスタ書き込み	0090C	261688	3FE38
JumpVectorCmdRom	43	001C8	456	001D2	466	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 00	00919	261677	3FE2D
	44	001D3	467	001DD	477	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 01	00923	261666	3FE22
	45	001DE	478	001E8	488	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録 02	0092B	261655	3FE17

46	001E9	489	001F3	499	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	03	00933	261644	3FE0C
47	001F4	500	001FE	510	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	04	0093B	261633	3FE01
48	001FF	511	00209	521	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	05	00943	261622	3FDF6
49	0020A	522	00214	532	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	06	0094B	261611	3FDEB
50	00215	533	0021F	543	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	07	00953	261600	3FDE0
51	00220	544	0022A	554	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	08	0095B	261589	3FDD5
52	0022B	555	00235	565	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	09	00963	261578	3FDCA
53	00236	566	00240	576	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	10	0096B	261567	3FDBF
54	00241	577	0024B	587	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	11	00973	261556	3FDB4
55	0024C	588	00256	598	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	12	0097B	261545	3FDA9
56	00257	599	00261	609	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	13	00983	261534	3FD9E
57	00262	610	0026C	620	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	14	0098B	261523	3FD93
58	0026D	621	00277	631	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	15	00993	261512	3FD88
59	00278	632	00282	642	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	16	0099B	261501	3FD7D
60	00283	643	0028D	653	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	17	009A3	261490	3FD72
61	0028E	654	00298	664	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	18	009AB	261479	3FD67
62	00299	665	002A3	675	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	19	009B3	261468	3FD5C
63	002A4	676	002AE	686	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	20	009BB	261457	3FD51
64	002AF	687	002B9	697	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	21	009C3	261446	3FD46
65	002BA	698	002C4	708	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	22	009CB	261435	3FD3B
66	002C5	709	002CF	719	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	23	009D3	261424	3FD30
67	002D0	720	002DA	730	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	24	009DB	261413	3FD25
68	002DB	731	002E5	741	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	25	009E3	261402	3FD1A
69	002E6	742	002F0	752	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	26	009EB	261391	3FD0F
70	002F1	753	002FB	763	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	27	009F3	261380	3FD04
71	002FC	764	00306	774	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	28	009FB	261369	3FCF9
72	00307	775	00311	785	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	29	00A03	261358	3FCEE
73	00312	786	0031C	796	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	30	00A0B	261347	3FCE3
74	0031D	797	00327	807	3	4	11	MOVE(03)	割り込みテーブル参照コマンドをRAMへ登録	31	00A13	261336	3FCD8
VectorJumpCmdRamAd	75	00328	808	00332	818	3	4	11	MOVE(03)	ジャンプベクトルのレジスタへ参照アドレスを書き込む	00919	261402	3FD1A
ConfigCmdExecute	76	00333	819	0033D	829	3	4	11	MOVE(03)	設定データの書き戻し(ConfigDataRom参照)	005DC	261312	3FCC0
ServoCmdFree	77	0033E	830	0038C	908			79	COMMAND	サーボモーターをFREEにする		261323	3FCCB
TimerWaitCmd	78	0038D	909	003A5	933			25	COMMAND	タイマーを使って、500ms待つ		261287	3FCA7
TimerLoopAddress		0038D	909	00395	917			9		09 00 02 3C 00 00 10 00 57			
		00396	918	0039E	926			9		09 07 82 3C 00 00 00 80 4E			
		0039F	927	003A5	933			7		07 0B 49 03 00 04 62			
ServoCmdHold	79	003A6	934	003F4	1012			79	COMMAND	サーボ0の実測値を現在位置へ書き戻す		261208	3FC58
ServoCmdHome	80	003F5	1013	00443	1091			79	COMMAND	全てのサーボモーターをホームポジションへ移動します		261129	3FC09
StartupCmdRomAddr	81	00444	1092	0044A	1098			7	CALL	スタートアップモーションを呼び出す		261122	3FC02
MainLoopCmd	82	0044B	1099	00453	1107			9	MOVE(02)	リテラル値の書き出し(LED点灯)		261113	3FBF9
PioDirToInput		00454	1108	0045C	1116			9		PIOの方向ベクトルを入力に設定			
PriorMotion01		0045D	1117	00475	1141			25		優先モーション1(電源電圧1:無い場合もある)		261088	3FBE0
PriorMotion02		00476	1142	0048E	1166			25		優先モーション2(電源電圧2:無い場合もある)		261063	3FBC7
PriorMotion03		0048F	1167	004A7	1191			25		優先モーション3(電源電圧3:無い場合もある)		261038	3FBAE
PriorMotion04		004A8	1192	004C0	1216			25		優先モーション4(無い場合もある)		261013	3FB95

PriorMotion05	004C1	1217	004D9	1241	25	優先モーション5(無い場合もある)	260988	3FB7C
PriorMotion06	004DA	1242	004F2	1266	25	優先モーション6(無い場合もある)	260963	3FB63
PriorMotion07	004F3	1267	0050B	1291	25	優先モーション7(無い場合もある)	260938	3FB4A
PriorMotion08	0050C	1292	00524	1316	25	優先モーション8(無い場合もある)	260913	3FB31
PriorMotion09	00525	1317	0053D	1341	25	優先モーション9(無い場合もある)	260888	3FB18
PriorMotion10	0053E	1342	00556	1366	25	優先モーション10(無い場合もある)	260863	3FAFF
PriorMotion11	00557	1367	0056F	1391	25	優先モーション11(無い場合もある)	260838	3FAE6
PriorMotion12	00570	1392	00588	1416	25	優先モーション12(無い場合もある)	260813	3FACD
PriorMotion13	00589	1417	005A1	1441	25	優先モーション13(無い場合もある)	260788	3FAB4
PioDirToOutput	005A2	1442	005AA	1450	9	PIOの方向ベクトルを出力に設定		
JmpToMainLoop	005AB	1451	005B1	1457	7	MainLoopへ戻る	260781	3FAAD
					SUM 1458	残り 42		

初期化データ(初期値)

アドレス名	番号	開始位置	終了位置	DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考
ConfigDataRom		005DC	1500	005DD	1501	2	DATA	初期設定値		260641	3FA21	
ServoDataRam		005DE	1502	00625	1573	72	DATA	ICSサーボモーター参照アドレス		260569	3F9D9	
ServoDataRom		00626	1574	00639	1593	20	DATA	ICSサーボモーター(0)データ		260549	3F9C5	
		0063A	1594	0064D	1613	20	DATA	ICSサーボモーター(1)データ		260529	3F9B1	
		0064E	1614	00661	1633	20	DATA	ICSサーボモーター(2)データ		260509	3F99D	
		00662	1634	00675	1653	20	DATA	ICSサーボモーター(3)データ		260489	3F989	
		00676	1654	00689	1673	20	DATA	ICSサーボモーター(4)データ		260469	3F975	
		0068A	1674	0069D	1693	20	DATA	ICSサーボモーター(5)データ		260449	3F961	
		0069E	1694	006B1	1713	20	DATA	ICSサーボモーター(6)データ		260429	3F94D	
		006B2	1714	006C5	1733	20	DATA	ICSサーボモーター(7)データ		260409	3F939	
		006C6	1734	006D9	1753	20	DATA	ICSサーボモーター(8)データ		260389	3F925	
		006DA	1754	006ED	1773	20	DATA	ICSサーボモーター(9)データ		260369	3F911	
		006EE	1774	00701	1793	20	DATA	ICSサーボモーター(10)データ		260349	3F8FD	
		00702	1794	00715	1813	20	DATA	ICSサーボモーター(11)データ		260329	3F8E9	
		00716	1814	00729	1833	20	DATA	ICSサーボモーター(12)データ		260309	3F8D5	
		0072A	1834	0073D	1853	20	DATA	ICSサーボモーター(13)データ		260289	3F8C1	
		0073E	1854	00751	1873	20	DATA	ICSサーボモーター(14)データ		260269	3F8AD	
		00752	1874	00765	1893	20	DATA	ICSサーボモーター(15)データ		260249	3F899	
		00766	1894	00779	1913	20	DATA	ICSサーボモーター(16)データ		260229	3F885	
		0077A	1914	0078D	1933	20	DATA	ICSサーボモーター(17)データ		260209	3F871	
		0078E	1934	007A1	1953	20	DATA	ICSサーボモーター(18)データ		260189	3F85D	
		007A2	1954	007B5	1973	20	DATA	ICSサーボモーター(19)データ		260169	3F849	
		007B6	1974	007C9	1993	20	DATA	ICSサーボモーター(20)データ		260149	3F835	
		007CA	1994	007DD	2013	20	DATA	ICSサーボモーター(21)データ		260129	3F821	
		007DE	2014	007F1	2033	20	DATA	ICSサーボモーター(22)データ		260109	3F80D	
		007F2	2034	00805	2053	20	DATA	ICSサーボモーター(23)データ		260089	3F7F9	
		00806	2054	00819	2073	20	DATA	ICSサーボモーター(24)データ		260069	3F7E5	
		0081A	2074	0082D	2093	20	DATA	ICSサーボモーター(25)データ		260049	3F7D1	
		0082E	2094	00841	2113	20	DATA	ICSサーボモーター(26)データ		260029	3F7BD	
		00842	2114	00855	2133	20	DATA	ICSサーボモーター(27)データ		260009	3F7A9	

	00856	2134	00869	2153	20	DATA	ICSサーボモーター(28)データ	259989	3F795
	0086A	2154	0087D	2173	20	DATA	ICSサーボモーター(29)データ	259969	3F781
	0087E	2174	00891	2193	20	DATA	ICSサーボモーター(30)データ	259949	3F76D
	00892	2194	008A5	2213	20	DATA	ICSサーボモーター(31)データ	259929	3F759
	008A6	2214	008B9	2233	20	DATA	ICSサーボモーター(32)データ	259909	3F745
	008BA	2234	008CD	2253	20	DATA	ICSサーボモーター(33)データ	259889	3F731
	008CE	2254	008E1	2273	20	DATA	ICSサーボモーター(34)データ	259869	3F71D
	008E2	2274	008F5	2293	20	DATA	ICSサーボモーター(35)データ	259849	3F709
ADRDatRom	008F6	2294	0090B	2315	22	DATA	アナログ基準値	259832	3F6F8
KRI3DataRam	0090C	2316	0090D	2317	2	DATA	KRI-3のデータを参照するアドレス	259867	3F71B
KRI3DataRom	0090E	2318	00918	2328	11	DATA	KRI-3の初期化データ(読み込みコマンド)を保存	259856	3F710
JumpVectorDataRam	00919	2329	0091A	2330	2	DATA	ジャンプベクトル先頭アドレスを保存	259854	3F70E
JumpVectorDataRom	0091B	2331	00922	2338	8	DATA	ジャンプベクトルデータ0	259846	3F706
	00923	2339	0092A	2346	8	DATA	ジャンプベクトルデータ1	259838	3F6FE
	0092B	2347	00932	2354	8	DATA	ジャンプベクトルデータ2	259830	3F6F6
	00933	2355	0093A	2362	8	DATA	ジャンプベクトルデータ3	259822	3F6EE
	0093B	2363	00942	2370	8	DATA	ジャンプベクトルデータ4	259814	3F6E6
	00943	2371	0094A	2378	8	DATA	ジャンプベクトルデータ5	259806	3F6DE
	0094B	2379	00952	2386	8	DATA	ジャンプベクトルデータ6	259798	3F6D6
	00953	2387	0095A	2394	8	DATA	ジャンプベクトルデータ7	259790	3F6CE
	0095B	2395	00962	2402	8	DATA	ジャンプベクトルデータ8	259782	3F6C6
	00963	2403	0096A	2410	8	DATA	ジャンプベクトルデータ9	259774	3F6BE
	0096B	2411	00972	2418	8	DATA	ジャンプベクトルデータ10	259766	3F6B6
	00973	2419	0097A	2426	8	DATA	ジャンプベクトルデータ11	259758	3F6AE
	0097B	2427	00982	2434	8	DATA	ジャンプベクトルデータ12	259750	3F6A6
	00983	2435	0098A	2442	8	DATA	ジャンプベクトルデータ13	259742	3F69E
	0098B	2443	00992	2450	8	DATA	ジャンプベクトルデータ14	259734	3F696
	00993	2451	0099A	2458	8	DATA	ジャンプベクトルデータ15	259726	3F68E
	0099B	2459	009A2	2466	8	DATA	ジャンプベクトルデータ16	259718	3F686
	009A3	2467	009AA	2474	8	DATA	ジャンプベクトルデータ17	259710	3F67E
	009AB	2475	009B2	2482	8	DATA	ジャンプベクトルデータ18	259702	3F676
	009B3	2483	009BA	2490	8	DATA	ジャンプベクトルデータ19	259694	3F66E
	009BB	2491	009C2	2498	8	DATA	ジャンプベクトルデータ20	259686	3F666
	009C3	2499	009CA	2506	8	DATA	ジャンプベクトルデータ21	259678	3F65E
	009CB	2507	009D2	2514	8	DATA	ジャンプベクトルデータ22	259670	3F656
	009D3	2515	009DA	2522	8	DATA	ジャンプベクトルデータ23	259662	3F64E
	009DB	2523	009E2	2530	8	DATA	ジャンプベクトルデータ24	259654	3F646
	009E3	2531	009EA	2538	8	DATA	ジャンプベクトルデータ25	259646	3F63E
	009EB	2539	009F2	2546	8	DATA	ジャンプベクトルデータ26	259638	3F636
	009F3	2547	009FA	2554	8	DATA	ジャンプベクトルデータ27	259630	3F62E
	009FB	2555	00A02	2562	8	DATA	ジャンプベクトルデータ28	259622	3F626
	00A03	2563	00A0A	2570	8	DATA	ジャンプベクトルデータ29	259614	3F61E
	00A0B	2571	00A12	2578	8	DATA	ジャンプベクトルデータ30	259606	3F616
	00A13	2579	00A1A	2586	8	DATA	ジャンプベクトルデータ31	259598	3F60E
ProjectTitleRom	00A1B	2587	00A3A	2618	32	DATA	プロジェクトのタイトル名を最大32文字保存する	259566	3F5EE

優先モーションコール	00A3B	2619	00A4D	2637	19	DATA	電源電圧監視モーション01 Call
	00A4E	2638	00A60	2656	19	DATA	電源電圧監視モーション02 Call
	00A61	2657	00A73	2675	19	DATA	電源電圧監視モーション03 Call
	00A74	2676	00A86	2694	19	DATA	優先モーション01 Call
	00A87	2695	00A99	2713	19	DATA	優先モーション02 Call
	00A9A	2714	00AAC	2732	19	DATA	優先モーション03 Call
	00AAD	2733	00ABF	2751	19	DATA	優先モーション04 Call
	00AC0	2752	00AD2	2770	19	DATA	優先モーション05 Call
	00AD3	2771	00AE5	2789	19	DATA	優先モーション06 Call
	00AE6	2790	00AF8	2808	19	DATA	優先モーション07 Call
	00AF9	2809	00B0B	2827	19	DATA	優先モーション08 Call
	00B0C	2828	00B1E	2846	19	DATA	優先モーション09 Call
	00B1F	2847	00B31	2865	19	DATA	優先モーション10 Call
			残	79	SUM	1366	

プログラム開始														
アドレス名	番号	開始位置		終了位置		DEST	SRC	Byte	コマンド	内容	参照ROM	残DEC	残HEX	備考
Motion	1	00B80	2944	0137F	4991			2048	DATA	Motion 01		257784	3EEF8	
	2	01380	4992	01B7F	7039			2048	DATA	Motion 02		255736	3E6F8	
	3	01B80	7040	0237F	9087			2048	DATA	Motion 03		253688	3DEF8	
	4	02380	9088	02B7F	11135			2048	DATA	Motion 04		251640	3D6F8	
	5	02B80	11136	0337F	13183			2048	DATA	Motion 05		249592	3CEF8	
	6	03380	13184	03B7F	15231			2048	DATA	Motion 06		247544	3C6F8	
	7	03B80	15232	0437F	17279			2048	DATA	Motion 07		245496	3BEF8	
	8	04380	17280	04B7F	19327			2048	DATA	Motion 08		243448	3B6F8	
	9	04B80	19328	0537F	21375			2048	DATA	Motion 09		241400	3AEF8	
	10	05380	21376	05B7F	23423			2048	DATA	Motion 10		239352	3A6F8	
	11	05B80	23424	0637F	25471			2048	DATA	Motion 11		237304	39EF8	
	12	06380	25472	06B7F	27519			2048	DATA	Motion 12		235256	396F8	
	13	06B80	27520	0737F	29567			2048	DATA	Motion 13		233208	38EF8	
	14	07380	29568	07B7F	31615			2048	DATA	Motion 14		231160	386F8	
	15	07B80	31616	0837F	33663			2048	DATA	Motion 15		229112	37EF8	
	16	08380	33664	08B7F	35711			2048	DATA	Motion 16		227064	376F8	
	17	08B80	35712	0937F	37759			2048	DATA	Motion 17		225016	36EF8	
	18	09380	37760	09B7F	39807			2048	DATA	Motion 18		222968	366F8	
	19	09B80	39808	0A37F	41855			2048	DATA	Motion 19		220920	35EF8	
	20	0A380	41856	0AB7F	43903			2048	DATA	Motion 20		218872	356F8	
	21	0AB80	43904	0B37F	45951			2048	DATA	Motion 21		216824	34EF8	
	22	0B380	45952	0BB7F	47999			2048	DATA	Motion 22		214776	346F8	
	23	0BB80	48000	0C37F	50047			2048	DATA	Motion 23		212728	33EF8	
	24	0C380	50048	0CB7F	52095			2048	DATA	Motion 24		210680	336F8	
	25	0CB80	52096	0D37F	54143			2048	DATA	Motion 25		208632	32EF8	
	26	0D380	54144	0DB7F	56191			2048	DATA	Motion 26		206584	326F8	
	27	0DB80	56192	0E37F	58239			2048	DATA	Motion 27		204536	31EF8	
	28	0E380	58240	0EB7F	60287			2048	DATA	Motion 28		202488	316F8	

29	0EB80	60288	0F37F	62335
30	0F380	62336	0FB7F	64383
31	0FB80	64384	1037F	66431
32	10380	66432	10B7F	68479
33	10B80	68480	1137F	70527
34	11380	70528	11B7F	72575
35	11B80	72576	1237F	74623
36	12380	74624	12B7F	76671
37	12B80	76672	1337F	78719
38	13380	78720	13B7F	80767
39	13B80	80768	1437F	82815
40	14380	82816	14B7F	84863
41	14B80	84864	1537F	86911
42	15380	86912	15B7F	88959
43	15B80	88960	1637F	91007
44	16380	91008	16B7F	93055
45	16B80	93056	1737F	95103
46	17380	95104	17B7F	97151
47	17B80	97152	1837F	99199
48	18380	99200	18B7F	101247
49	18B80	101248	1937F	103295
50	19380	103296	19B7F	105343
51	19B80	105344	1A37F	107391
52	1A380	107392	1AB7F	109439
53	1AB80	109440	1B37F	111487
54	1B380	111488	1BB7F	113535
55	1BB80	113536	1C37F	115583
56	1C380	115584	1CB7F	117631
57	1CB80	117632	1D37F	119679
58	1D380	119680	1DB7F	121727
59	1DB80	121728	1E37F	123775
60	1E380	123776	1EB7F	125823
61	1EB80	125824	1F37F	127871
62	1F380	127872	1FB7F	129919
63	1FB80	129920	2037F	131967
64	20380	131968	20B7F	134015
65	20B80	134016	2137F	136063
66	21380	136064	21B7F	138111
67	21B80	138112	2237F	140159
68	22380	140160	22B7F	142207
69	22B80	142208	2337F	144255
70	23380	144256	23B7F	146303
71	23B80	146304	2437F	148351
72	24380	148352	24B7F	150399
73	24B80	150400	2537F	152447

2048	DATA	Motion 29
2048	DATA	Motion 30
2048	DATA	Motion 31
2048	DATA	Motion 32
2048	DATA	Motion 33
2048	DATA	Motion 34
2048	DATA	Motion 35
2048	DATA	Motion 36
2048	DATA	Motion 37
2048	DATA	Motion 38
2048	DATA	Motion 39
2048	DATA	Motion 40
2048	DATA	Motion 41
2048	DATA	Motion 42
2048	DATA	Motion 43
2048	DATA	Motion 44
2048	DATA	Motion 45
2048	DATA	Motion 46
2048	DATA	Motion 47
2048	DATA	Motion 48
2048	DATA	Motion 49
2048	DATA	Motion 50
2048	DATA	Motion 51
2048	DATA	Motion 52
2048	DATA	Motion 53
2048	DATA	Motion 54
2048	DATA	Motion 55
2048	DATA	Motion 56
2048	DATA	Motion 57
2048	DATA	Motion 58
2048	DATA	Motion 59
2048	DATA	Motion 60
2048	DATA	Motion 61
2048	DATA	Motion 62
2048	DATA	Motion 63
2048	DATA	Motion 64
2048	DATA	Motion 65
2048	DATA	Motion 66
2048	DATA	Motion 67
2048	DATA	Motion 68
2048	DATA	Motion 69
2048	DATA	Motion 70
2048	DATA	Motion 71
2048	DATA	Motion 72
2048	DATA	Motion 73

200440	30EF8
198392	306F8
196344	2FEF8
194296	2F6F8
192248	2EEF8
190200	2E6F8
188152	2DEF8
186104	2D6F8
184056	2CEF8
182008	2C6F8
179960	2BEF8
177912	2B6F8
175864	2AEF8
173816	2A6F8
171768	29EF8
169720	296F8
167672	28EF8
165624	286F8
163576	27EF8
161528	276F8
159480	26EF8
157432	266F8
155384	25EF8
153336	256F8
151288	24EF8
149240	246F8
147192	23EF8
145144	236F8
143096	22EF8
141048	226F8
139000	21EF8
136952	216F8
134904	20EF8
132856	206F8
130808	1FEF8
128760	1F6F8
126712	1EEF8
124664	1E6F8
122616	1DEF8
120568	1D6F8
118520	1CEF8
116472	1C6F8
114424	1BEF8
112376	1B6F8
110328	1AEF8

74	25380	152448	25B7F	154495
75	25B80	154496	2637F	156543
76	26380	156544	26B7F	158591
77	26B80	158592	2737F	160639
78	27380	160640	27B7F	162687
79	27B80	162688	2837F	164735
80	28380	164736	28B7F	166783
81	28B80	166784	2937F	168831
82	29380	168832	29B7F	170879
83	29B80	170880	2A37F	172927
84	2A380	172928	2AB7F	174975
85	2AB80	174976	2B37F	177023
86	2B380	177024	2BB7F	179071
87	2BB80	179072	2C37F	181119
88	2C380	181120	2CB7F	183167
89	2CB80	183168	2D37F	185215
90	2D380	185216	2DB7F	187263
91	2DB80	187264	2E37F	189311
92	2E380	189312	2EB7F	191359
93	2EB80	191360	2F37F	193407
94	2F380	193408	2FB7F	195455
95	2FB80	195456	3037F	197503
96	30380	197504	30B7F	199551
97	30B80	199552	3137F	201599
98	31380	201600	31B7F	203647
99	31B80	203648	3237F	205695
100	32380	205696	32B7F	207743
101	32B80	207744	3337F	209791
102	33380	209792	33B7F	211839
103	33B80	211840	3437F	213887
104	34380	213888	34B7F	215935
105	34B80	215936	3537F	217983
106	35380	217984	35B7F	220031
107	35B80	220032	3637F	222079
108	36380	222080	36B7F	224127
109	36B80	224128	3737F	226175
110	37380	226176	37B7F	228223
111	37B80	228224	3837F	230271
112	38380	230272	38B7F	232319
113	38B80	232320	3937F	234367
114	39380	234368	39B7F	236415
115	39B80	236416	3A37F	238463
116	3A380	238464	3AB7F	240511
117	3AB80	240512	3B37F	242559
118	3B380	242560	3BB7F	244607

2048	DATA	Motion 74
2048	DATA	Motion 75
2048	DATA	Motion 76
2048	DATA	Motion 77
2048	DATA	Motion 78
2048	DATA	Motion 79
2048	DATA	Motion 80
2048	DATA	Motion 81
2048	DATA	Motion 82
2048	DATA	Motion 83
2048	DATA	Motion 84
2048	DATA	Motion 85
2048	DATA	Motion 86
2048	DATA	Motion 87
2048	DATA	Motion 88
2048	DATA	Motion 89
2048	DATA	Motion 90
2048	DATA	Motion 91
2048	DATA	Motion 92
2048	DATA	Motion 93
2048	DATA	Motion 94
2048	DATA	Motion 95
2048	DATA	Motion 96
2048	DATA	Motion 97
2048	DATA	Motion 98
2048	DATA	Motion 99
2048	DATA	Motion 100
2048	DATA	Motion 101
2048	DATA	Motion 102
2048	DATA	Motion 103
2048	DATA	Motion 104
2048	DATA	Motion 105
2048	DATA	Motion 106
2048	DATA	Motion 107
2048	DATA	Motion 108
2048	DATA	Motion 109
2048	DATA	Motion 110
2048	DATA	Motion 111
2048	DATA	Motion 112
2048	DATA	Motion 113
2048	DATA	Motion 114
2048	DATA	Motion 115
2048	DATA	Motion 116
2048	DATA	Motion 117
2048	DATA	Motion 118

108280	1A6F8
106232	19EF8
104184	196F8
102136	18EF8
100088	186F8
98040	17EF8
95992	176F8
93944	16EF8
91896	166F8
89848	15EF8
87800	156F8
85752	14EF8
83704	146F8
81656	13EF8
79608	136F8
77560	12EF8
75512	126F8
73464	11EF8
71416	116F8
69368	10EF8
67320	106F8
65272	FEF8
63224	F6F8
61176	EEF8
59128	E6F8
57080	DEF8
55032	D6F8
52984	CEF8
50936	C6F8
48888	BEF8
46840	B6F8
44792	AEF8
42744	A6F8
40696	9EF8
38648	96F8
36600	8EF8
34552	86F8
32504	7EF8
30456	76F8
28408	6EF8
26360	66F8
24312	5EF8
22264	56F8
20216	4EF8
18168	46F8

	119	3BB80	244608	3C37F	246655		2048	DATA	Motion 119		16120	3EF8
	120	3C380	246656	3CB7F	248703		2048	DATA	Motion 120		14072	36F8
DefaultStartup		3CB80	248704	3CB82	248706		3	DATA	標準スタートアップモーション(Retのみ書き込んである)		14069	36F5

【備考】

MOVE命令の横にある数値は、転送元種類と転送先種類のこと。詳細は「RCB-4コマンドリファレンス」を参照。
HeartToHeart 4ではコマンドとデータを分けており、MOVE命令は基本的にDATA領域からデータを読み込んで、RAMに展開している

【履歴】

2009/6/2 参照アドレス位置を変更した (ServoCmdRamAddress)
実データを書き出す命令の前に、実データを参照させる命令を実行すると実データが存在しないため、エラーが起きる
モーションデータ書き込みアドレスを変更した (128の倍数)

2009/6/22 「設定データの書き戻し」と「ジャンプベクトルのレジスタへ参照アドレスを書き込む」を入れ替えた

2009/8/11 スタートアップモーションを再生するコマンドおよびモーションアドレスを設定した

2010/9/3 モーションベクトルを増加

2013/07/06 モーションアドレスを128の倍数に変更

初期化

【概要】

ファームウェアは電源がはいるとEEPROMアドレス0000hを読みに行きます。
EEPROMアドレス0000hから初期設定やデバイス設定値などを読み出し、必要なデータをRAMへ展開するプログラム（主にMOVコマンド）をEEPROMへあらかじめ書き込んでおきます。
EEPROMデータ配置節を参考にしてください。

【初期化手順】

EEPROMからの初期化は下記の手順で行います※ 1。

- 1) システムレジスタをRAMへ展開するコマンドを書き込む。このときシステムレジスタのICSデバイスは無効にする（サーボモーターが急に動いてしまうため）
- 2) PIOポートを全て出力に設定するコマンドを書き込む
- 3) PIOポートを全てLOWにする
- 4) アナログ基準値を書き出す
- 5) ICS割り当てアドレスに使用するデバイス（ID）のデータを展開するアドレス（2番のデータを書き込んだアドレス）を書き込む。このときアドレス位置を間違えないこと。またICS割り当てアドレスに0xFFFFを書き込むと該当デバイスは使用できなくなる。※ 2
- 6) ICS割り当てアドレスに(5)で書き込んだデータを参照するアドレスを書き込む
- 7) KRI-3から読み込むためのデータ（ベクタジャンプデータ）を書き込む
- 8) KRI-3が書き込んだデータを参照するアドレスをICSデバイス35の割り当てアドレスに書き込む
- 9) ジャンプベクトルデータ（比較データ）を書き込む
- 10) ジャンプベクトル参照アドレスに(9)番のデータを書き込んだアドレスを書き出す
- 11) ユーザー設定のシステムレジスタを書き戻す（通常はここでICSデバイスが動作開始する）
- 12) サーボモーターをフリーにする
- 13) サーボモーターの全てがフリーになるまでちょっと待つ※ 3
- 14) サーボモーターの現在位置を目標位置へ書き出す（ホールド）
- 15) サーボモーターをホームポジションへ移動する
- 16) スタートアップモーションを呼び出す
- 17) メインループに入る ※ 4

※ 注意事項

- 1 データを書き込むには、EEPROMからRAMへ展開するコマンドをいったん作成し、それをリテラル値としてEEPROMに書き出すコマンドを作成する。最後にそのコマンドをCOMポートからRCB-4へ送信する
- 2 フレーム数は0にすること
- 3 結果を伴わない命令やタイマーなどを使って、ファームウェアがフリー状態のサーボモーターデータを保存するまで時間待ちをする
- 4 COMポートから命令を入力するか、コントローラーからボタンデータが入るまで何もしない命令を実行する
HTH4では、緑LEDを点ける命令と緑LEDを点ける命令へ戻る2命令を繰り返し行っている

モーション再生

【モーション再生手順】

モーション再生には3段階の命令が必要

- 1) EEPROM停止 & プログラムカウンタ(現在のプログラム実行アドレス)をモーションの先頭アドレスに設定する
- 2) プログラムカウンタ(現在のプログラム実行アドレス)をモーションの先頭アドレスに設定する
- 2) CALL命令でモーション再生コマンドを送る
- 3) EEPROMから命令の読み込み・実行を再開
- 4) モーション再生が終了したか確認する
適当な間隔でRAMのシステムレジスタを読み込み、ベクタジャンプが1になったらモーションの再生完了（モーションの再生が始まるとファームウェアが自動的にベクタジャンプスイッチを0にする、モーション再生完了後にはプログラムカウンタはメインループへ戻るの、メインループでベクタジャンプスイッチを1にしている）
- 5) あるいはモーション再生終了後に適当なリテラル値をCOMから出すようなコマンドを入れておく

【ボタンデータを書き換えてモーション再生】

- 1) KRI-3データが更新されるアドレスを書き換えればよい
書き換え後はコントローラなどからデータが更新されるまでは、データは自動で書き換わらない

【備考】

具体例として、KCB-1 SDK Ver.1.2以降、KCB-3WL SDK Ver.1.0以降が詳しい