

## RoVoCoMo2のソースコードに関して

RoVoCoMo2フォルダの中にArduino用のソースが入っています。Arduinoでご利用になる場合はこのRoVoCoMo2のフォルダごと、Arduinoのスケッチ保存用フォルダに入れてからRoVoCoMo2.inoを起動してください。

なお、RoVoCoMo2は、**現在、開発段階であるため**、このアーカイブに含まれるすべてのファイル等に関して、CC BY-NC-ND（英: Creative Commons Attribution-NonCommercial-NoDerivs、日: クリエイティブ・コモンズ 表示-非営利-改変禁止）とさせていただきます。作品を複製、頒布、展示、実演を行うにあたり、著作権者の表示を要求し、非営利目的での利用に限定し、いかなる改変も禁止しています。

## RoVoCoMo2ビルドに必要な設定

Arduino IDEを使う場合は、Arduino IDEのインストールおよびEsp32やM5Stack・Odroid-GOが使えるような環境設定が必要です。以下の設定を行なってください。

1. 音声再生用のライブラリーをダウンロードして、  
<https://github.com/earlephilhower/ESP8266Audio>  
Arduinoのスケッチ保存フォルダの中のlibrariesフォルダに入れる
2. M5Stackで日本語表示するライブラリーを以下のサイトの説明を参考に入れる。  
<https://qiita.com/taront/items/7900c88b9e9782c33b08>
3. 同梱のファイルの、Arduinoという名前のフォルダの中にあるRoVoCoMo2のフォルダをフォルダごとArduinoのスケッチ保存フォルダに入れて下さい。
4. RoVoCoMo2.inoをArduino IDEで開いて下さい。
5. Arduinoのツール>ボード>ボードマネージャーからESP32で検索して、最新のものをに入れて下さい。
6. M5Stackライブラリ (<https://github.com/m5stack/M5Stack>) の最新版をインストールして下さい。スケッチ>ライブラリーをインクルード>ライブラリーを管理でM5Stackで検索して、最新のものをに入れて下さい。
7. Odroid-GOを使う場合は、Odroid-GOライブラリ (<https://github.com/leeseungcheol/ODROID-GO>) をインストールして下さい。さらにM5StackとOdroid-GOを同じライブラリーで動かせるようにtobozoさんとLovyanさんがM5Stackのライブラリーが作成されたM5StackとOdroidのライブラリーのカメラのESP32-Chimera-Core (<https://github.com/tobozo/ESP32-Chimera-Core>) をダウンロードして、M5Stackライブラリの中身と入れ替えて下さい。
8. ボードはM5Stackの場合は「M5Stack-Core-ESP32」を選んでください。Odroid-GOの場合は「ODROID ESP32」を選択して下さい。
9. ボード設定は、M5StackもOdroid-GOも同じで、図のようにして下さい。

**注意：Partition SchemeはMinimal SPIFFSを選んでください。**

```
ボード: "M5Stack-Core-ESP32"  
Upload Speed: "921600"  
Flash Frequency: "80MHz"  
Flash Mode: "QIO"  
Partition Scheme: "Minimal SPIFFS (Large APPS with OTA)"  
Core Debug Level: "なし"
```

- 10.左上の2つめの「マイコンボードに書き込む」のボタンをクリックすると、プログラムのコンパイルが行われ、プログラムを転送されます。
- 11.binファイルを作る場合は、メニューの「スケッチ」の「コンパイルしたバイナリーを出力」を選択してください。

お問い合わせ等は、以下のアドレスまでメールを下さい。

micono@mac.com

謝辞：RoVoCoMo2は、メディアクラフトさん（<http://www.kumagaya.or.jp/~mcc>）がおこなった、ロビのココロなどの解析によりはじめて実現できたものです。この場をお借りしてお礼を申し上げます。