

## TimedOdometryHub コンポーネント

平成 22 年 9 月 5 日

豊橋技術科学大学 行動知能システム学研究室

### 1. このコンポーネントについて

このコンポーネントは TimedOdometry データを 4 個に分岐するコンポーネントである。

### 2. 開発・動作環境

このコンポーネントは以下の環境で開発し、動作確認をしている。

- Windows XP Pro SP3
- Open-rtm-aist 1.0.0(C++版)
- Visual studio 2008

### 3. 入出力データポート

ポート名	データ型	入出力	備考
OdometryIn	RTC:: TimedOdometry	入力	位置入力
OdometryOut	RTC:: TimedOdometry	出力	位置出力
OdometryOut2	RTC:: TimedOdometry	出力	位置出力
OdometryOut3	RTC:: TimedOdometry	出力	位置出力
OdometryOut4	RTC:: TimedOdometry	出力	位置出力

### 4. データ型について

RTC:: TimedOdometry

メンバ名	データ型	備考
tm	RTC::Time	タイムスタンプ
x	double	ロボットの x 座標(m)
y	double	ロボットの y 座標(m)
theta	double	ロボットの姿勢(rad)

## 5. 準備

2章で述べたような一般的な RT ミドルウェアがあれば使用することができる。

## 6. 起動手順

### ① ファイルを展開する。

ファイルの中身は図 1 のようになっている。

(ア)rtc.conf

(イ) OdmatoryHub1\_4Comp.exe

モジュールの実行ファイル



図 1 解凍フォルダの中身

### ② ネームサーバを起動する。

スタート>すべてのプログラム>OpenRTM-aist>C++>tools

>Start Naming Service を選択

### ③ モジュールの起動

展開したフォルダ内にある『OdmatoryHub1\_4Comp.exe』を起動する。

### ④ RT System Editor での操作

(ア) eclipse を起動し、パースペクティブで RT System Editor を選択する。

(イ) 図 2 の赤い丸で囲んだアイコン『ネームサーバを追加』を選択する。

(ウ) 図 2 のように『ネームサーバに接続』の Adress Port に『localhost』と入力して OK を選択する。

(エ) NameServiceView に③で起動したモジュールが表示されていることを確認する。

(オ) ファイル>Open New System Editor を選択する。

(カ) NameServiceView 上のモジュールを選択して、System Editor 上にドラッグしてモジュールのアイコンを表示させる。

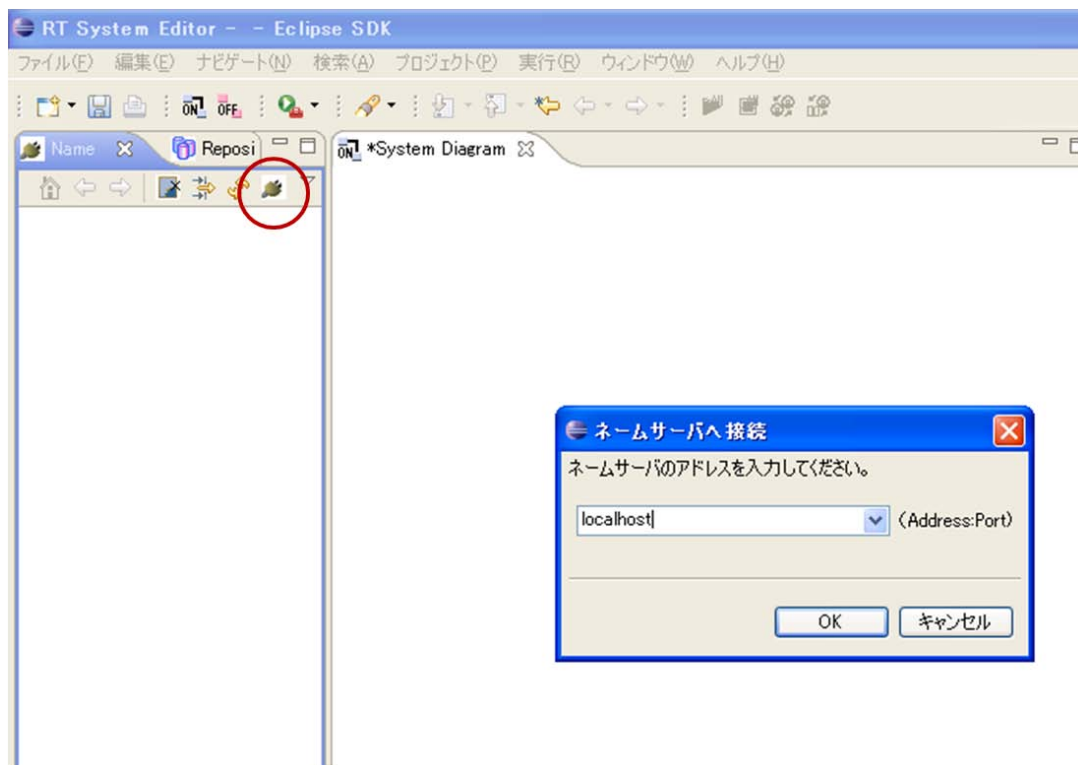


図 2 Eclipse の画面

⑤ 他のモジュールとの接続

他のモジュールと接続する。

7. 連絡先について

不明な点がある場合は [rtc@aisl.ics.tut.ac.jp](mailto:rtc@aisl.ics.tut.ac.jp) まで連絡をお願いします。