

LRSTimedMeasuredDataHub 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 LRSTimedMeasuredData データを 2 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
LRSIn	SensorRTC:: LaserRangeSensor:: idl::TimedMeasuredData	入力	距離データ入力
LRSOut	SensorRTC:: LaserRangeSensor:: idl::TimedMeasuredData	出力	距離データ出力
LRSOut2	SensorRTC:: LaserRangeSensor:: idl::TimedMeasuredData	出力	距離データ出力

4. データ型について

SensorRTC:: LaserRangeSensor:: idl::TimedMeasuredData は, 株式会社セックが開発した北洋電気社の URG シリーズ用のコンポーネント用のデータ型である (詳しくは, <http://www.openrtp.jp/siwiki/>を参照).

5. 準備

特になし.

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) LRSHub1_2Comp.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『LRSHub1_2Comp.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.

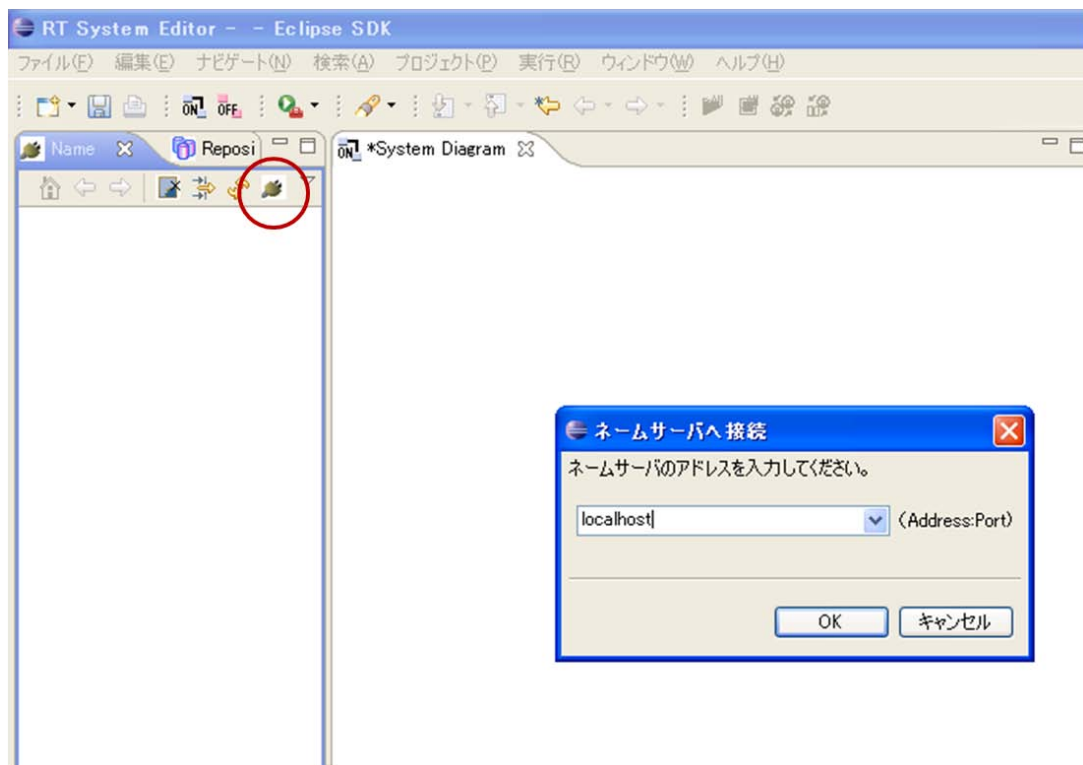


図 2 Eclipse の画面

⑤ 他のモジュールとの接続

入出力ポートを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 まで連絡をお願いします。