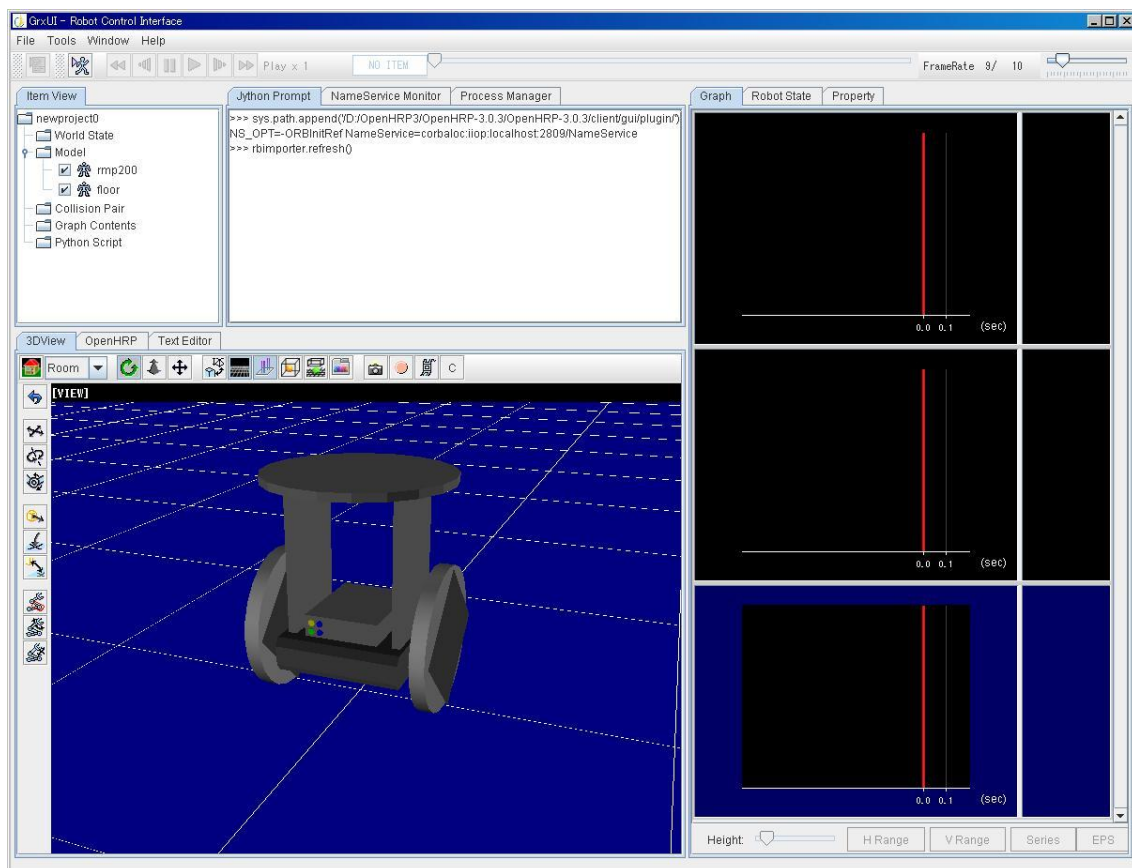


[RMP Module for OpenHRP3]

2010/10/13

Segway Japan, Ltd.



## [開発環境]

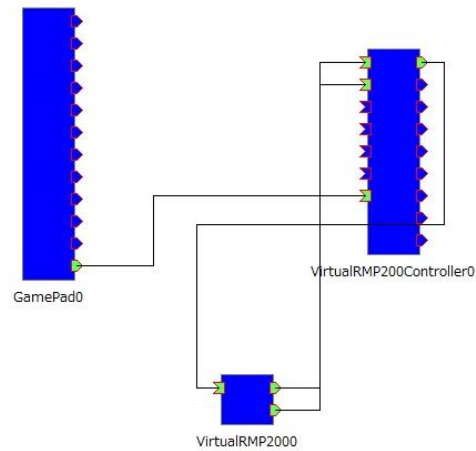
OS	: Windows7
OpenRTM-aist	: Ver.1.0.0
OpenHRP3	: Ver.3.1.0-Release
開発言語	: C/C++ VC2008

## [ファイル構成]

rmp200.wrl	RMP モデル定義ファイル (GrxUI のモデル読み込みの際はこちらを指定してください)
rmp200_body.wrl	RMP モデルパーツ 本体部
rmp200_caster*.wrl	RMP モデルパーツ キャスター部
rmp200_wheel*.wrl	RMP モデルパーツ タイヤ部
floor.wrl	床モデル定義ファイル (GrxUI のモデル読み込みの際はこちらを指定してください)
SampleRMP200.xml	GrxUI サンプル環境ファイル
VirtualRMP200Controller.exe	仮想 RMP コントローラー
VirtualRMP200Start.bat	コントローラブリッジ起動用スクリプト

## [起動手順]

- 1 シーンの読み込み SampleRMP200.xml を GrxUI にて読み込んでください。
- 2 コントローラーの起動 VirtualRMP200Start.bat と VirtualRMP200Controller.exe を実行してください。コントローラブリッジの VirtualRMP200 とコントローラ VirtualRMP200Controller が起動します。
- 3 RT-SystemEditor を起動して以下のように、VirtualRMP200 と VirtualRMP200Controller の angle, velocity, torque を接続します。またその他の必要なポートを接続します。



4 各 RTC をアクティベートして、GrxUI のシミュレーションを実行します。

詳細は OpenHRP3 のページ

[http://www.openrtp.jp/openhrp3/jp/users\\_manual.html](http://www.openrtp.jp/openhrp3/jp/users_manual.html)

を参照ください。

#### [入力ポート]

別紙 pdf を参照ください。angle/velocity/torque 以外は通常の RMP RTC と同様です。

#### [出力ポート]

別紙 pdf を参照ください。angle/velocity/torque 以外は通常の RMP RTC と同様です。

#### [制限]

シミュレーションが不安定になるため倒立振子はしません。

キャスター付き 3 点接地モデルにしています。

シミュレーションが不安定になるため

0.15m/sec 以下でを使用することをお勧めします。す。