

OpenRTM-aist入門

株式会社SUGAR SWEET ROBOTICS 代表取締役

早稲田大学基幹理工学部表現工学科 尾形哲也研究室 客員次席研究員

芝浦工業大学SIT研究所 客員研究員

菅 佑樹

インストール (Windows)

- まず, UACをOFFにしましょう.
- OpenRTM-aist バージョン1.1.1 C++言語版 (32bit版)
 - <http://openrtm.org/openrtm/ja/node/5711>
 - JDK8 . . . Oracle Webサイトからダウンロード. JREはOpenRTMに同梱だが, Java版を開発する場合等に必要なのでインストールをオススメ(32bit版オススメ)
 - Python 2.7 . . . [python-2.7.9.msi\(32bit\)](#)
 - PyYAML (2.7対応) . . . [PyYAML-3.11.win32-py2.7.exe](#)
 - OpenRTM-aist . . . [OpenRTM-aist-1.1.1-RELEASE_x86_vc12.msi](#) (32bit)
 - GUIツール入りeclipse . . . [eclipse381-openrtp110rc5v20150317-ja-win32.zip](#) (32bit)
 - Doxygen
 - Doxygen win32 . . . [doxygen-1.8.9.1-setup.exe](#)
 - CMake 3.2
 - CMake 3.2 . . . [cmake-3.2.1-win32-x86.exe](#)
- Visual Studio 2013 Community Edition
 - <https://www.microsoft.com/ja-jp/dev/products/community.aspx>

インストール (OSX10.9以降)

- SUGAR SWEET ROBOTICSで管理しているOSX版パッケージの使い方
- OSXは10.9.3+Xcodeは5.1 (これ以外の環境では, 自分でビルドする必要があります)
- C++版インストーラ
 - <http://sugarsweetrobotics.com/pub/Darwin/OpenRTM-aist/cxx/1.1/OpenRTM-aist-1.1-cxx-osx-10.9.dmg>
 - \$HOME/.bash_profileに以下の記述を追加する必要がある.
 - RTM_ROOT=/usr/local/include/openrtm-1.1
 - PKG_CONFIG_PATH=/usr/local/lib/pkgconfig
- これ以外に, 以下のツールが必要です (自分でビルドする場合も必要)
 - Xcodeコマンドラインツール
 - <https://daw.apple.com/cgi-bin/WebObjects/DAuthWeb.woa/wa/login?&appldKey=891bd3417a7776362562d2197f89480a8547b108fd934911bcbea0110d07f757&path=%2F%2Fdownloads%2Findex.action> (Apple Developerにサインイン必要)
 - cmake <http://www.cmake.org/files/v2.8/cmake-2.8.10.2-Darwin64-universal.dmg>
 - doxygen <http://sugarsweetrobotics.com/pub/Darwin/doxygen/Doxygen-1.8.3.1.dmg>
 - pyyaml <http://sugarsweetrobotics.com/pub/Darwin/libs/PyYAML-3.10.tar.gz>
 - pkg-config <http://sugarsweetrobotics.com/pub/Darwin/pkgconfig/PkgConfig.dmg>
 - Sun JDK (ターミナルでjavaと打つと, インストールされていない場合は公式サイトに飛びます)
- また, ツールとして, RTシステム全部入りのEclipse (Mac版) をOpenRTM-aistのページからダウンロードする必要があります.

動作確認 (Windows)

- ネームサービスの起動

- 「スタートメニュー」 > 「OpenRTM-aist 1.1」 > 「tools」 > 「Start C++ Naming Service」

- RTCの起動 (ConsoleIn, ConsoleOut)

- 「スタートメニュー」 > 「OpenRTM-aist 1.1」 > 「C++」 > 「components」 > 「examples」 > 「ConsoleInComp.exe」と同じく「ConsoleOutComp.exe」

- GUIツールの起動

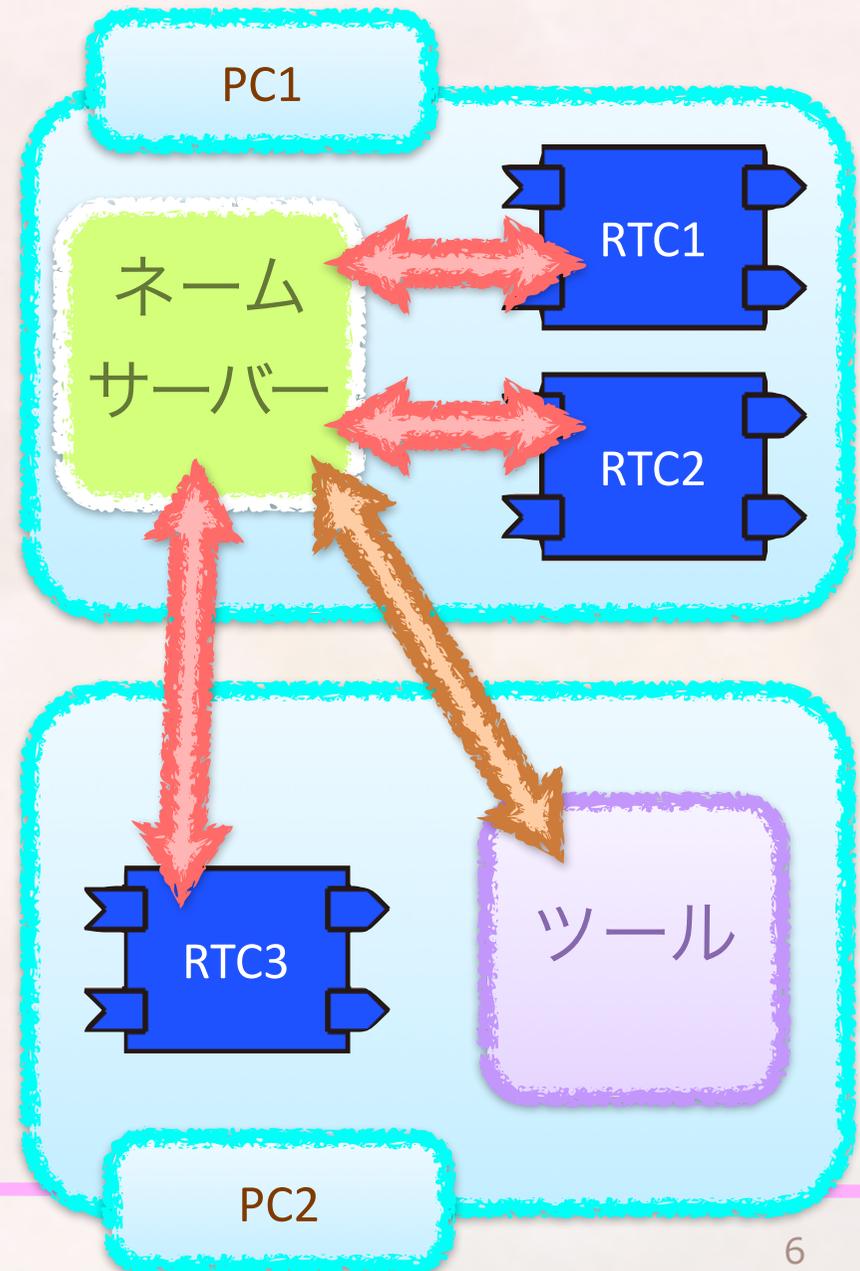
- eclipse^{***}.zipを展開
- Eclipseフォルダ内のeclipse.exeを起動
- ワークスペースはデフォルトでOK
 - 通常は, /Users/\$USER_NAME/workspace

動作確認 (OSX / Ubuntu)

- 新規ターミナルからNameServer起動
 - `$ rtm-naming` (Ubuntuだと、現在のプロセスをkillして再起動するか聞かれるので、必ずyesして再起動する。デフォルトで立ち上がっているサービスはRTMに不向き)
- ターミナルからConsoleIn起動
 - `$ cd /usr/local/share/openrtm-1.1/examples/` (Ubuntuなら`/usr/share/openrtm-1.1/examples`)
 - `$./ConsoleInComp`
- ターミナルからConsoleOut起動
 - `$ cd /usr/local/share/openrtm-1.1/examples/` (Ubuntuなら`/usr/share/openrtm-1.1/examples`)
 - `$./ConsoleOutComp`
- ターミナルからEclipseを起動
 - Downloadsにダウンロードして、そのまま展開してeclipseというディレクトリが出来た、と仮定します。
 - `$ cd $HOME/Downloads/eclipse`
 - `$ cd Eclipse.app/Contents/MacOS`
 - `$./eclipse`
 - Ubuntuなら解答したディレクトリに移動してeclipseというバイナリを実行するのみ

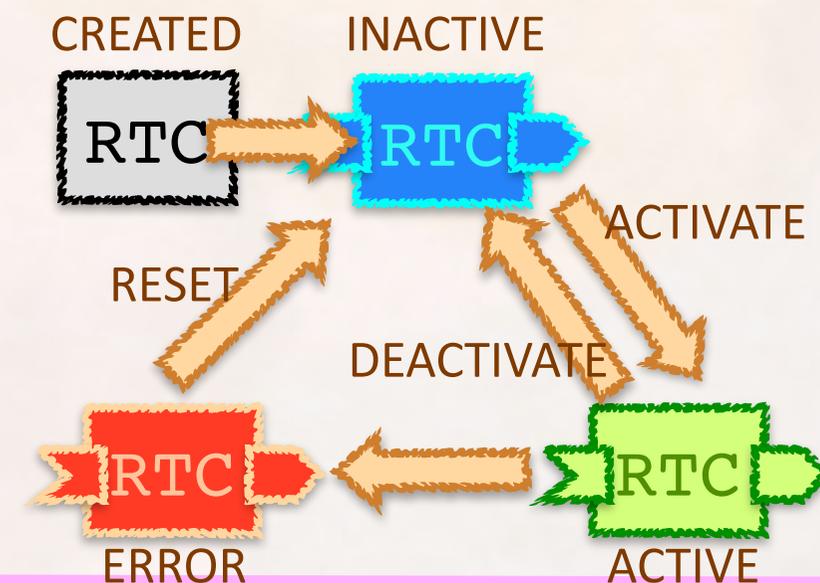
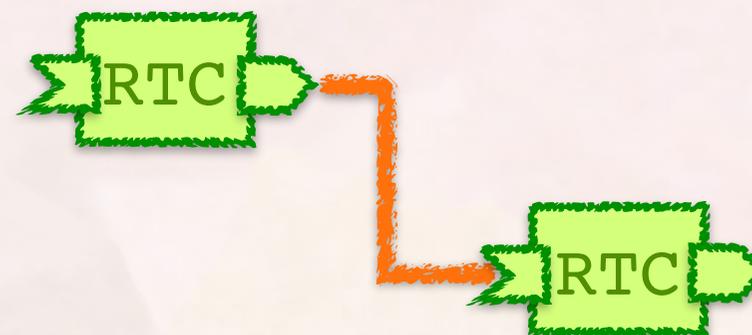
ネームサービスとは

- 実行中のRTCの管理
 - OpenRTM-aistを使う場合, RTCを使ったシステムでは最低1つ必要
 - 異なるホストのRTCも登録可能
 - 複数のネームサービスを併用可能



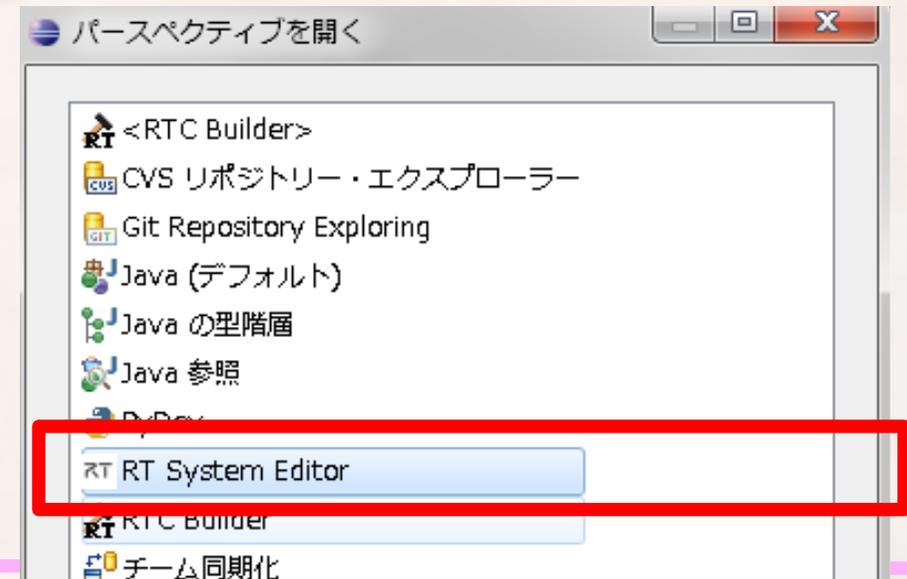
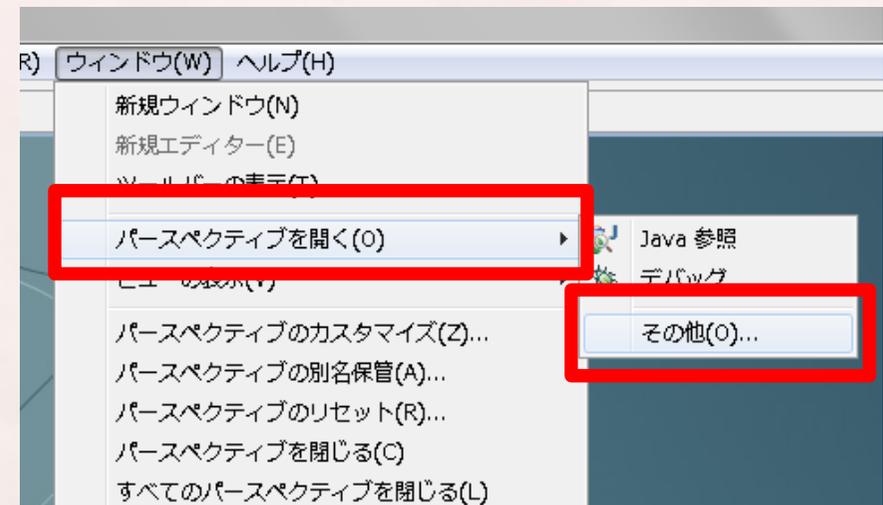
ツールの役割

- ツールの種類
 - RT System Editor
 - Eclipseのプラグイン
 - GUI
 - rtshell
 - コマンドからRTCを制御
 - CUI. スクリプト化が可能 = 自動化
 - 自作ツール
 - ツール作成自体も容易
- ツールの役割
 - RTC間の接続
 - RTCのコンフィグレーションの変更
 - RTCの状態の変更
 - 実行コンテキストの制御



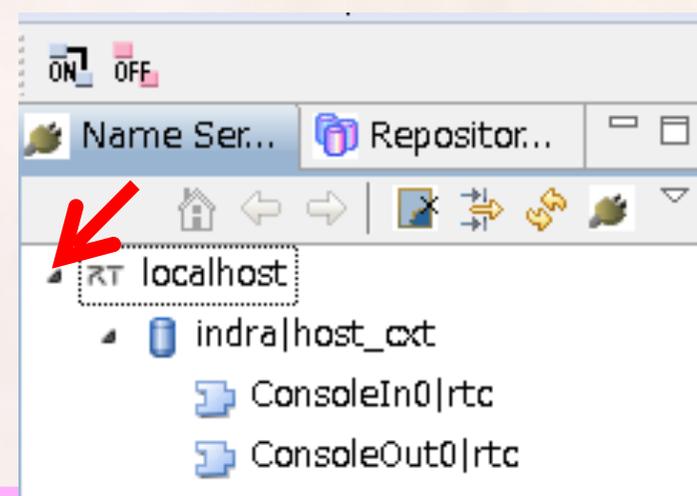
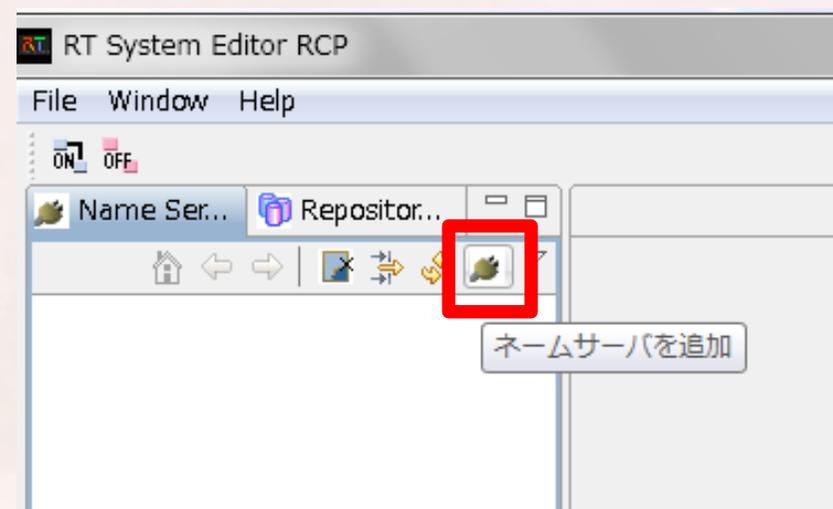
RT System Editorの使い方

- パースペクティブを「RT System Editor」に変更
 - パースペクティブとはEclipseの作業画面のレイアウトタイプ
 - メニュー>「ウィンドウ」>「パースペクティブを開く」>「その他」
 - 「RT System Editor」を選択



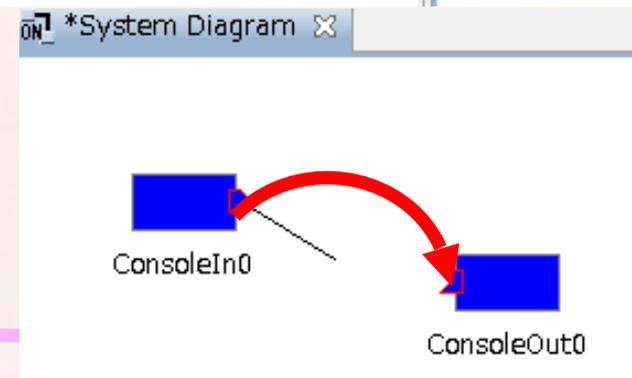
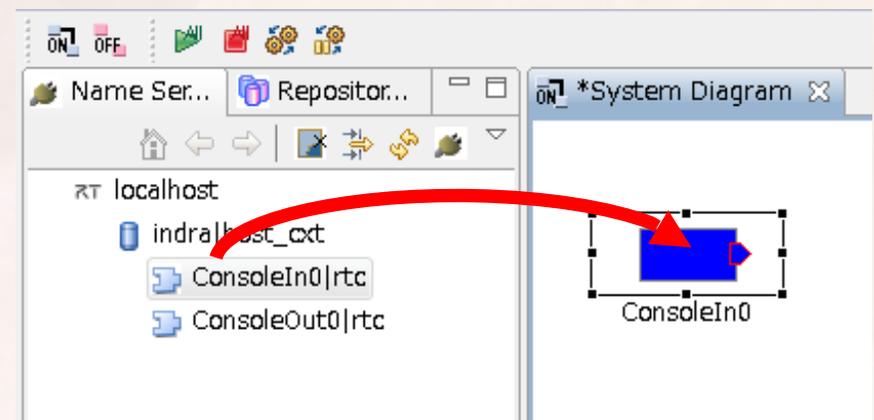
RT System Editorの使い方

- 所望のネームサーバが見つからない場合は追加処理
 - ネームサーバとは実行中のRTCの管理を行うサーバ
- localhost (自分自身)
- デフォルトでlocalhostを検索し、ネームサーバが発見されれば追加される
- Macでは不具合があるので、ネームサーバを起動する前にRTSEを起動した方がいい
- ネームサーバに起動したRTCが登録されていれば成功
 - ConsoleInは
 - 「/localhost/お使いのPC名.host_cxt/ConsoleIn0.rtc」という名前でネームサーバに登録されているはず
 - 名前の登録ルールを変更することも簡単
 - rtc.conf



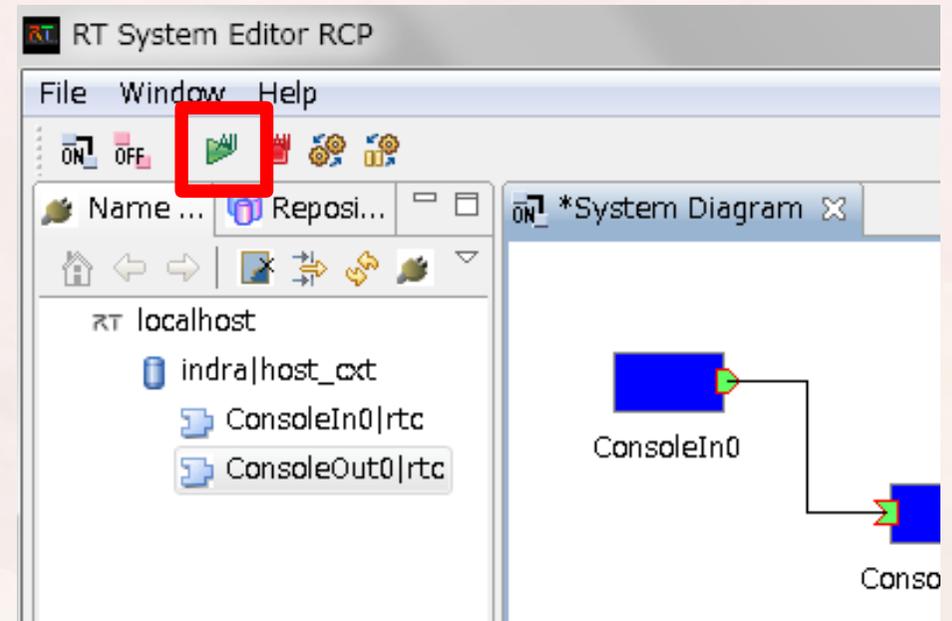
RT System Editorの使い方

- System Editorを開いてRTシステムを編集する
 - File > Open On-Line System Editorもしくはツールバー上のボタン (右図)
 - メインビューに空の「System Diagram」が表示される
- ネームサービスビューからドラッグ&ドロップ
 - 利用するRTCをすべて表示
- ポートとポートをドラッグ&ドロップで接続
 - 表示されるダイアログはOK



RT System Editorの使い方

- すべてのRTCをACTIVATE
- ConsoleInのウィンドウに「Please Input number」と表示
 - 適当な数字を入れると ConsoleOut側に表示
 - RTC間の通信が行われたことが分かる
- DEACTIVATEする場合は、指令を送ってからConsoleInに数字を送る必要がある
 - (scanf入力待ちになっている)



OpenRTM-aist学習用台車シミュレータ

<http://ysuga.net/?p=133>

- Loader.batを実行

- シミュレータ
- 仮想ジョイスティック
- コントローラ

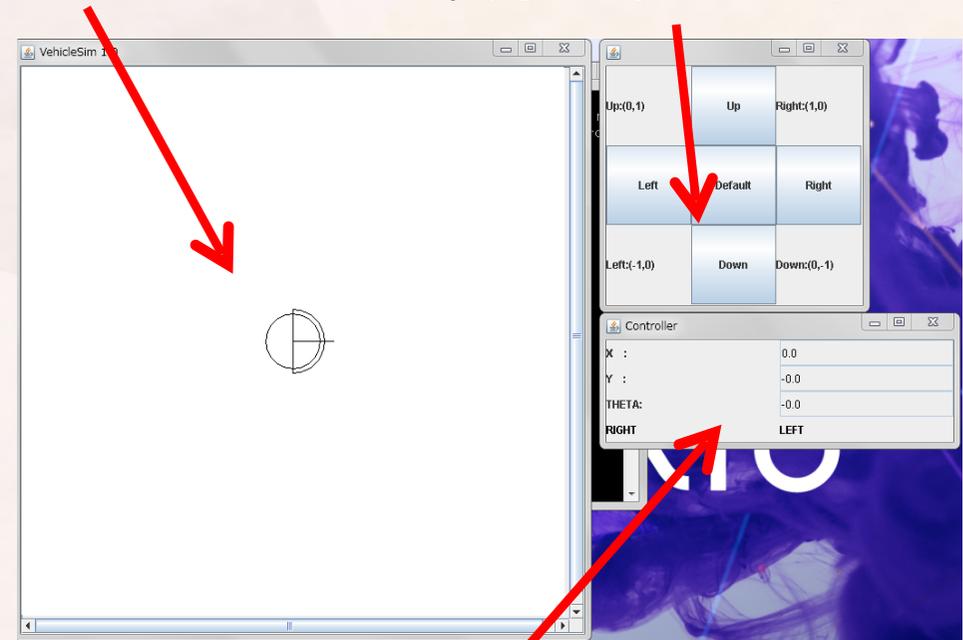
- すべて接続してACTIVATE

- ジョイスティックで操作

- コントローラGUIで位置や接触センサを確認

シミュレータ

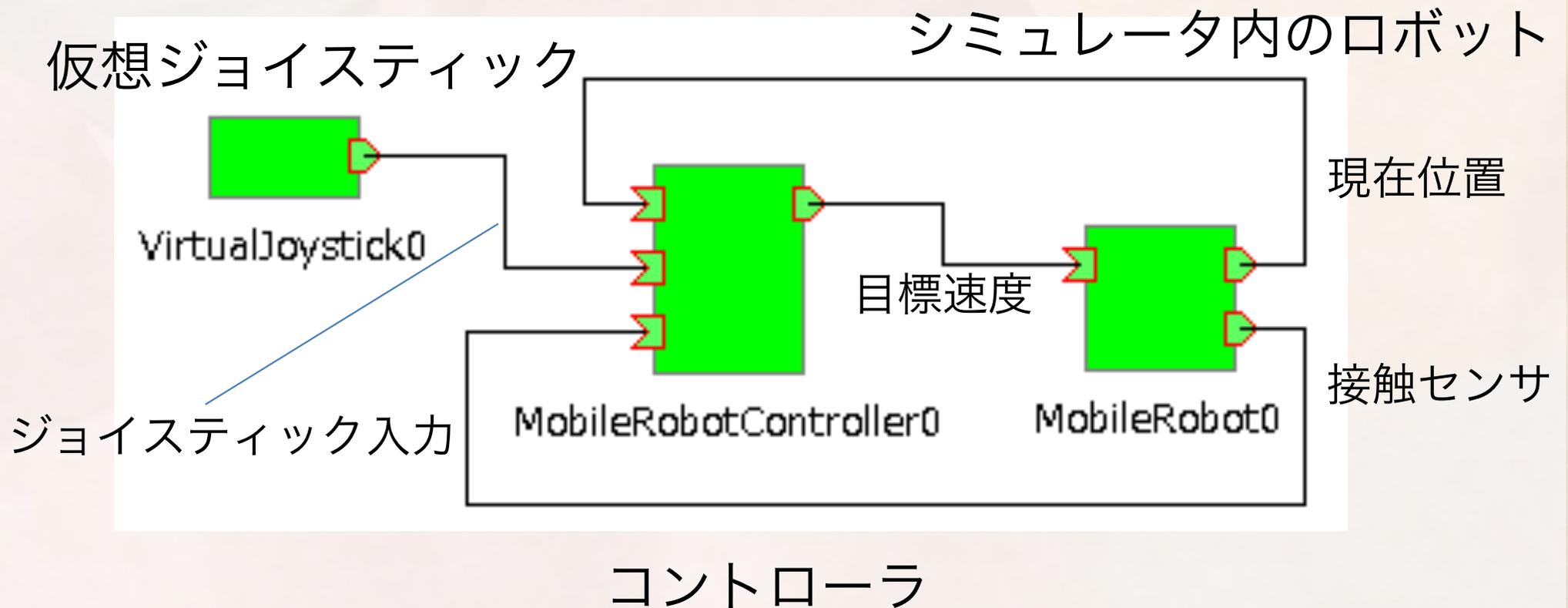
仮想ジョイスティック



コントローラGUI

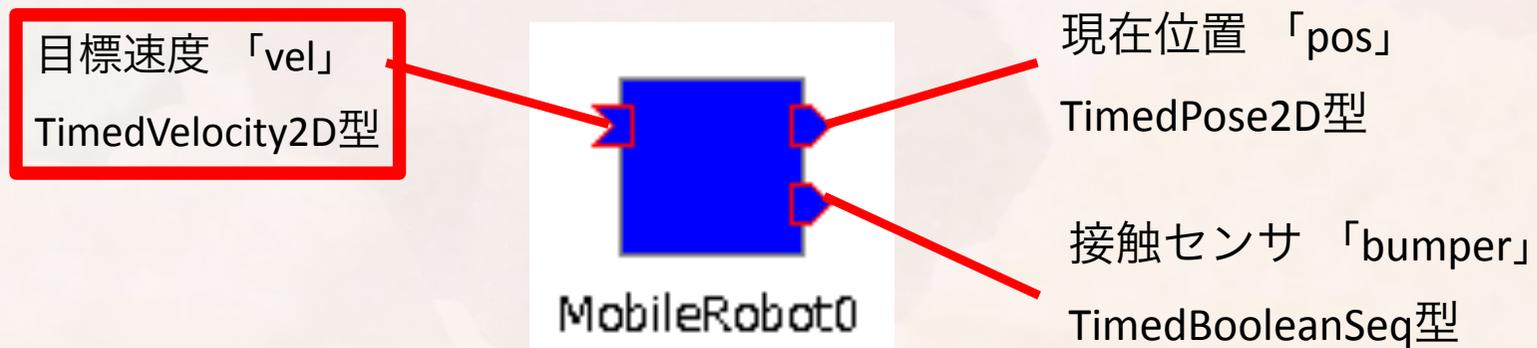
台車シミュレータの中身

- RT System Editorで表示

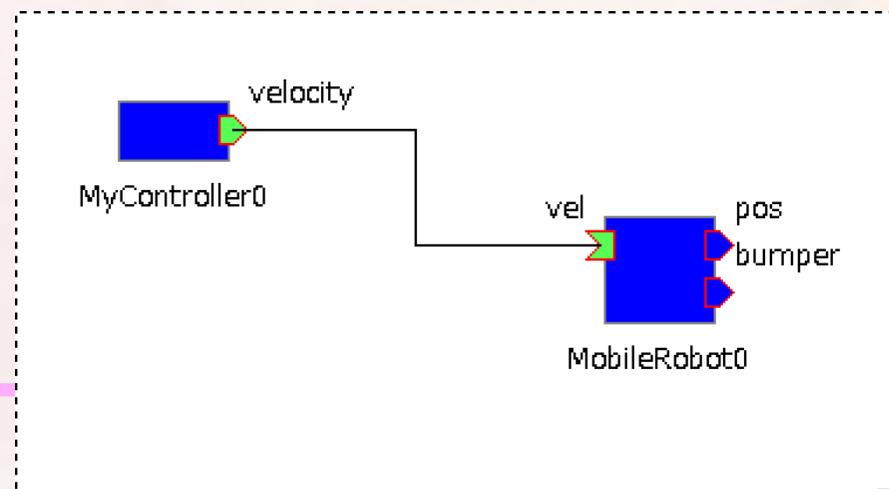


実習1. 台車に指令を送ってみよう

- 下記のMobileRobotのRTCは移動ロボットシミュレータ内の台車を表している



- 台車に直進と回転の指令を同時に送り，その場でぐるぐる回る動作をさせてみよう



RTCプログラミングの流れ

- RTC Builderによるスケルトンコードの生成



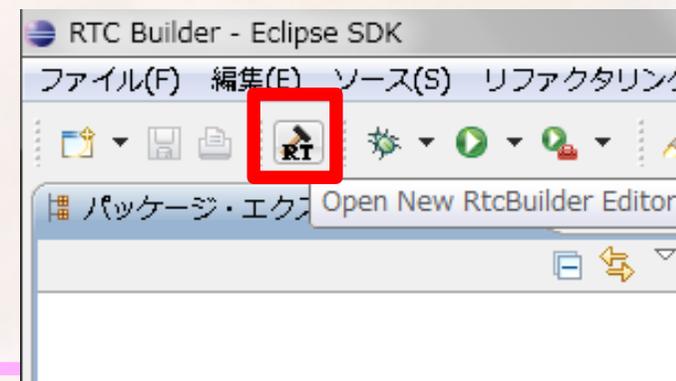
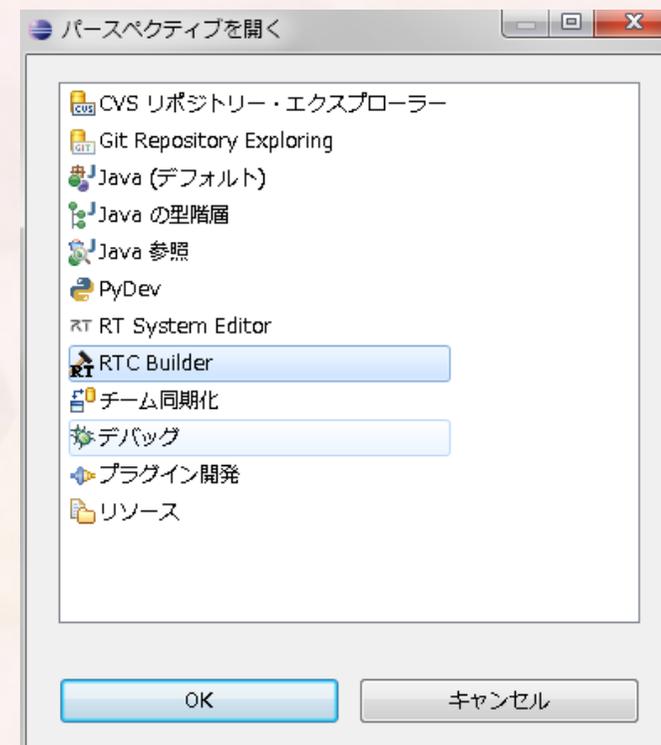
- スケルトンコードの特定のイベントハンドラに独自のコードを追加
 - on_initialized . . . CREATED->INACTIVE
 - on_activated . . . INACTIVE->ACTIVE
 - on_deactivated . . . ACTIVE->INACTIVE
 - on_execute . . . ACTIVE状態で周期的に呼ばれる



- コンパイルし実行

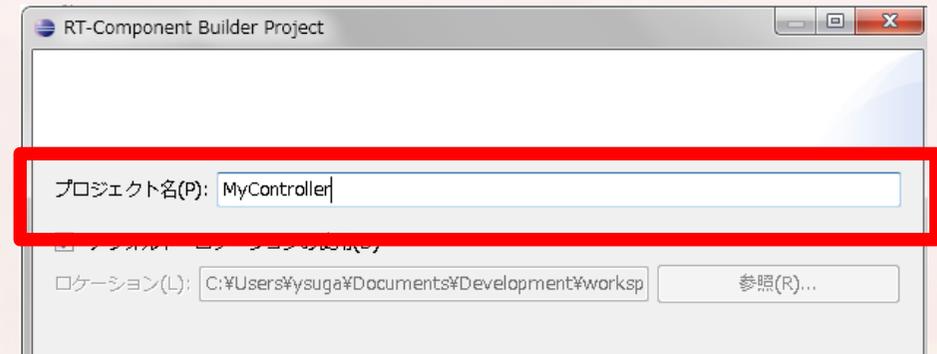
RTC Builder

- パースペクティブをRTC Builderに変更
 - Builder Editorで、RTCの骨格（スケルトン）コードを作成できる
- Builder Editorを開く
 - RTCが持つべき「イベントハンドラ」が実装されているので、それを編集して自分のコードを差し込む



RTC Builder

- プロジェクト名の入力
 - MyController
- 画面下部のタブを切り替えながら必要な情報を入力



RTC Builder

- 基本タブ

基本

RT-Component Basic Profile

このタブではRTコンポーネントの基本情報を指定します

*モジュール名: MyController

モジュール概要: ModuleDescription

*バージョン: 1.0.0

*ベンダ名: ysuga_net

*モジュールカテゴリ: Example

コンポーネント型: STATIC

アクティビティ型: PERIODIC

コンポーネント種類: DataFlow FSM MultiMode

最大インスタンス数: 1

実行型: PeriodicExecutionContext

実行周期: 1000.0

必要情報を入力

モジュール名: RTコンポ
この名称
使用でき

モジュール概要: RTコンポ
ASCII文

バージョン: RTコンポ
x.y.z(x,y)

ベンダ名: RTコンポ
ASCII文

モジュールカテゴリ: RTコンポ
選択肢に
使用でき

コンポーネント型: RTコンポ
・STAT
・UNIQ
・COMI

アクティビティ型: RTコンポ
・PERIC
・SPOR
・EVEN

RTC Builder

- アクティビティタブ

The screenshot shows the RTC Builder interface for a component named '*MyController'. The 'Activities' tab is active, displaying a list of actions categorized by their usage. The 'onExecute' action is highlighted with a red box. Below the list, the 'Documentation' section is visible, and the 'onExecute' action is selected in the 'Activity Name' field. The 'ON' radio button is also highlighted with a red box.

1. onExecuteを選択

2. ONにする

RTC Builder

- データポートタブ
 - データ型が見つから無い場合はRTM_ROOT環境変数が設定されて無い
 - システムの詳細設定や, ~/.bashrcなどを確認. 必要によっては再起動.
 - TimedVelocity2DはTimedVector2Dと間違いやすい!!

データポート

▼ DataPortプロフィール

このセクションではRTコンポーネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。

*ポート名 (InPort)	*ポート名 (OutPort)
	velocity

▼ Detail

このセクションではデータポート毎の概要を説明するドキュメントを記述します。
上のデータポートを選択すると、それぞれのドキュメントが記述できます。

ポート名: velocity (OutPort)

*データ型: RTC::TimedVelocity2D

変数名: velocity

表示位置: RIGHT

ポート名を編集

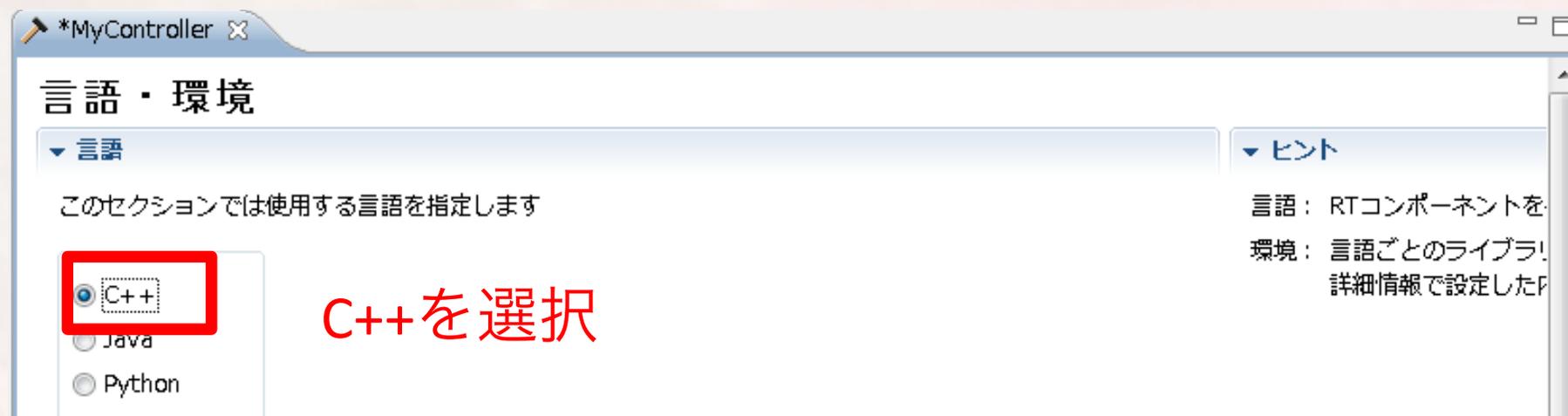
出力ポートを追加

ポートの型を変更

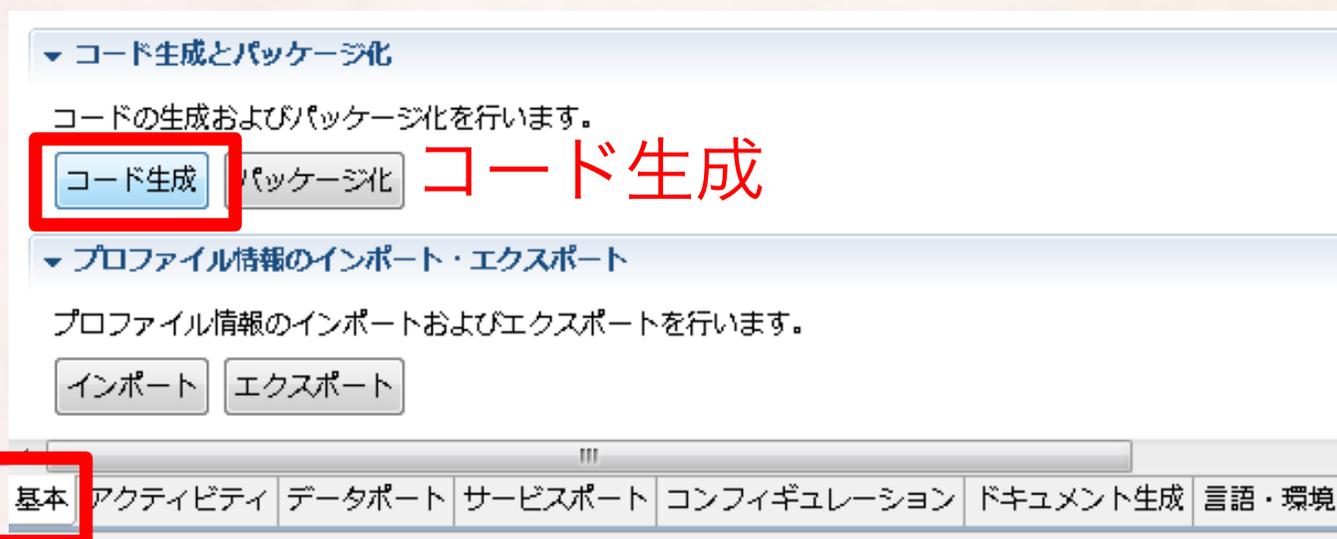
ポートのソースコード上の変数名を入力

RTC Builder

- 言語タブ

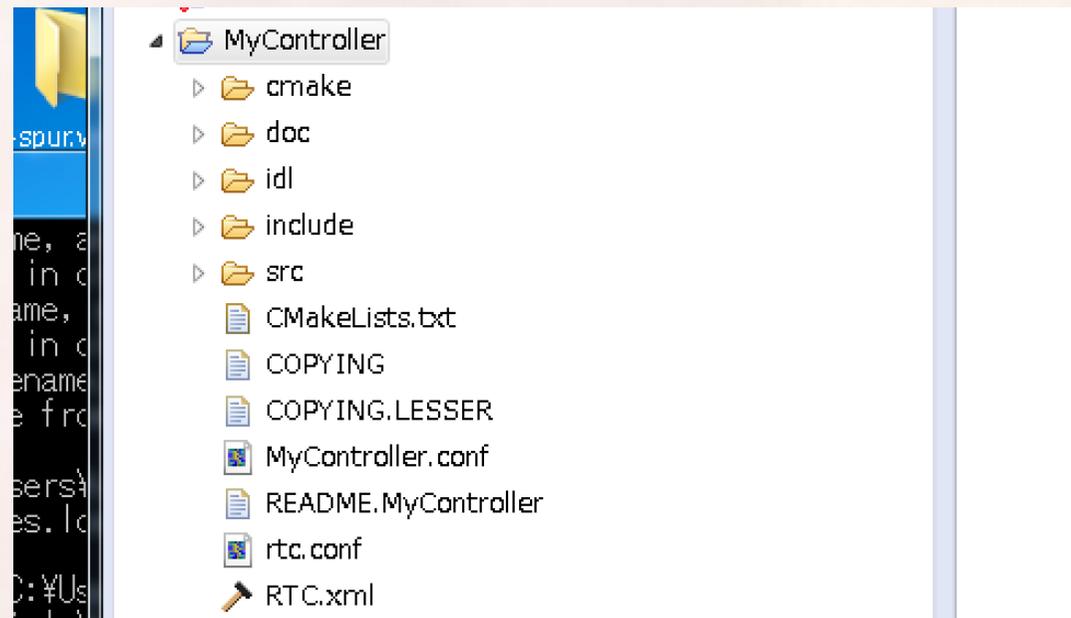


- 基本タブに戻る (下にスクロール)



RTC Builder

- MyControllerプロジェクトにソースコードが生成される
 - Builder Editor（真ん中のウィンドウ）は閉じてよい

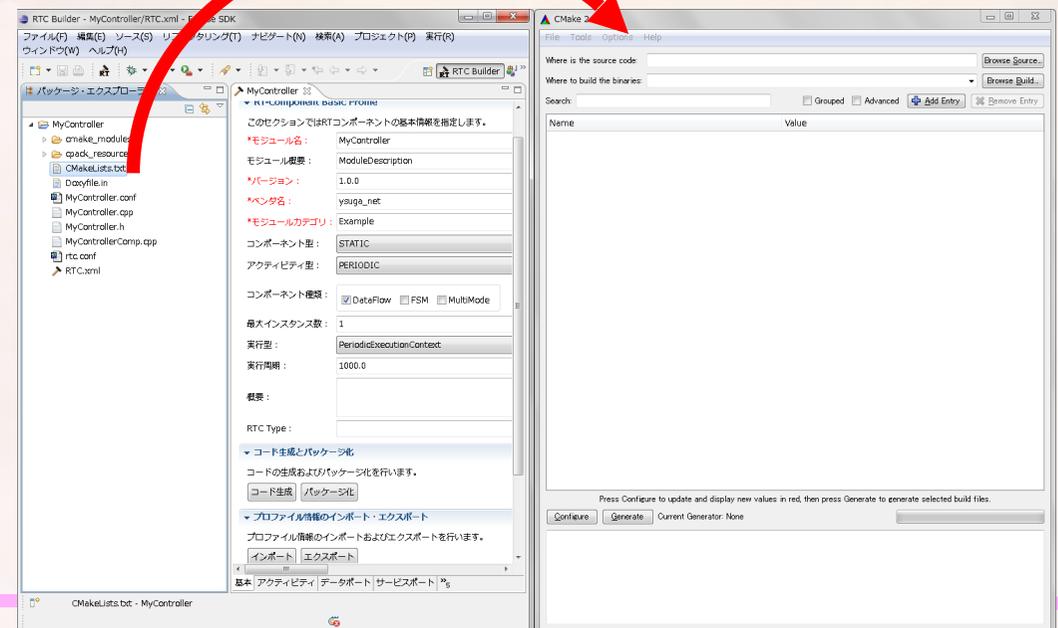
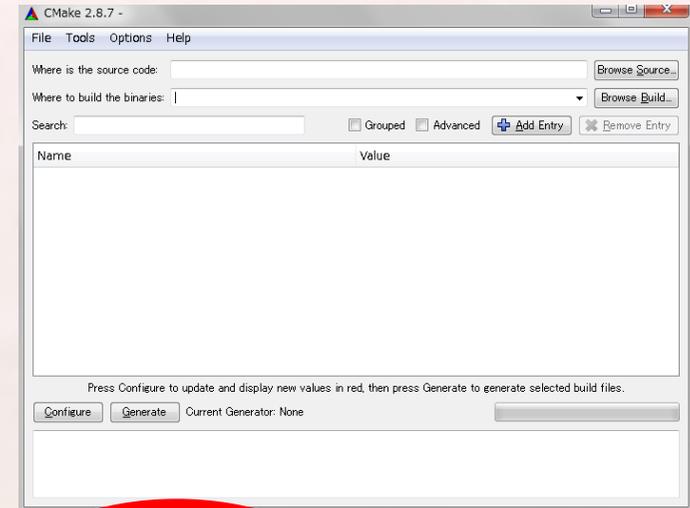


RTCのソースコードを見つける

- Eclipseは通常、自分のホームディレクトリ直下のworkspaceフォルダにワークスペースを作る
 - Winなら C:\Users\ユーザ名\workspace
 - Linuxなどなら /home/ユーザ名/workspace
- ワークスペース内に、作成したRTCのソースコードを見つけることができる

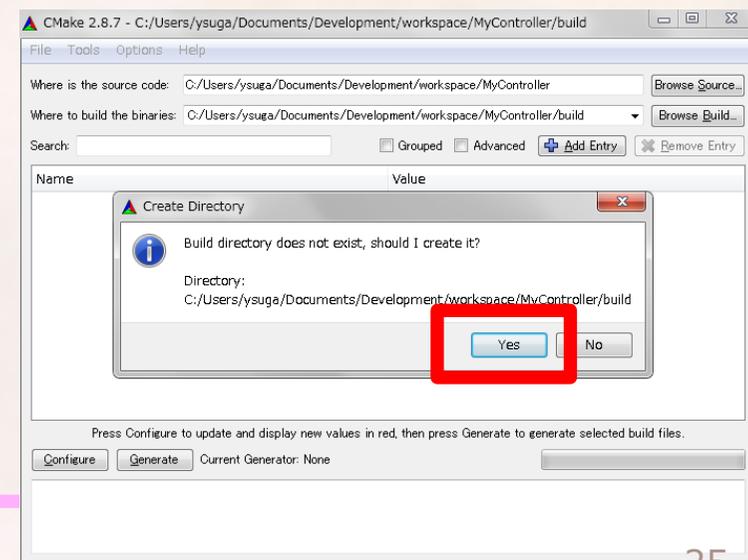
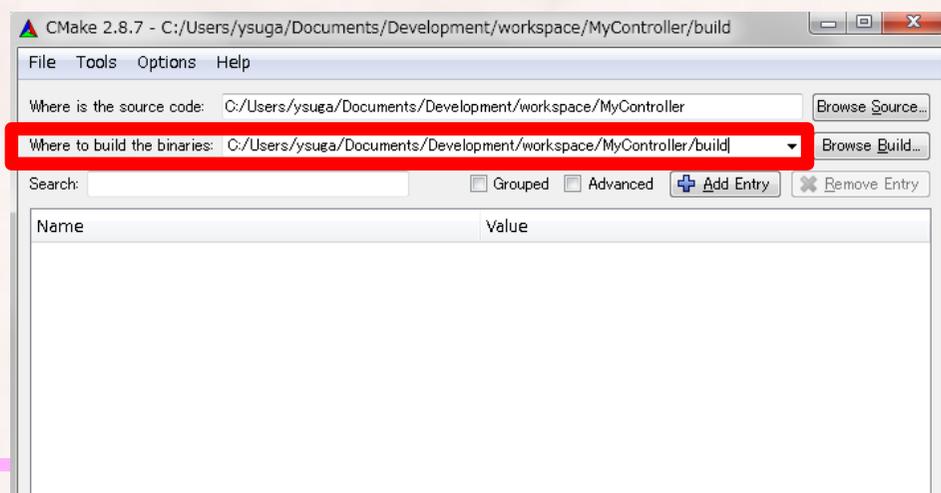
CMakeによるプロジェクト生成

- CMakeを起動
- CMakeLists.txtを
CMakeにドラッグ
& ドロップ



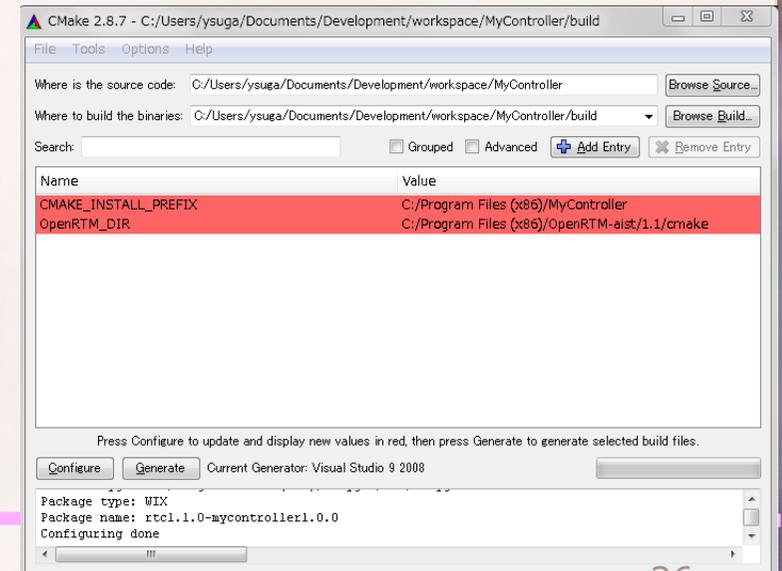
CMake

- 出力フォルダパスにbuildを追加
 - RTCのフォルダが”.../workspace/MyController”の場合
 - ”.../workspace/MyController/build”というフォルダを作る
- Configureを押すとフォルダ作成確認のダイアログが出るのでOK



CMake2.8

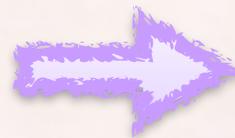
- ビルド環境を選択
 - Visual Studio 12 2013を選択
 - Use default native compilersを選択
- 赤い表示が出るが恐れず「Generate」を押す
 - Visual Studio用プロジェクトファイルが生成される



MacやLinuxなら

- 以下のコマンドを打つ
 - `cd $HOME/workspace/MyController # RTCのフォルダに移動`
 - `mkdir build # buildディレクトリ作成`
 - `cd build # buildディレクトリに移動`
 - `cmake ../ # cmakeする`
 - `make #ここでコンパイル`
- 古いRTCBを使っている場合、Macの場合は、RTCのヘッダーファイルを書き換える必要がある
 - RTCの名前を\$ModuleNameとすると・・・
 - RTCのディレクトリ/include/\$ModuleName/\$ModuleName.hを開く

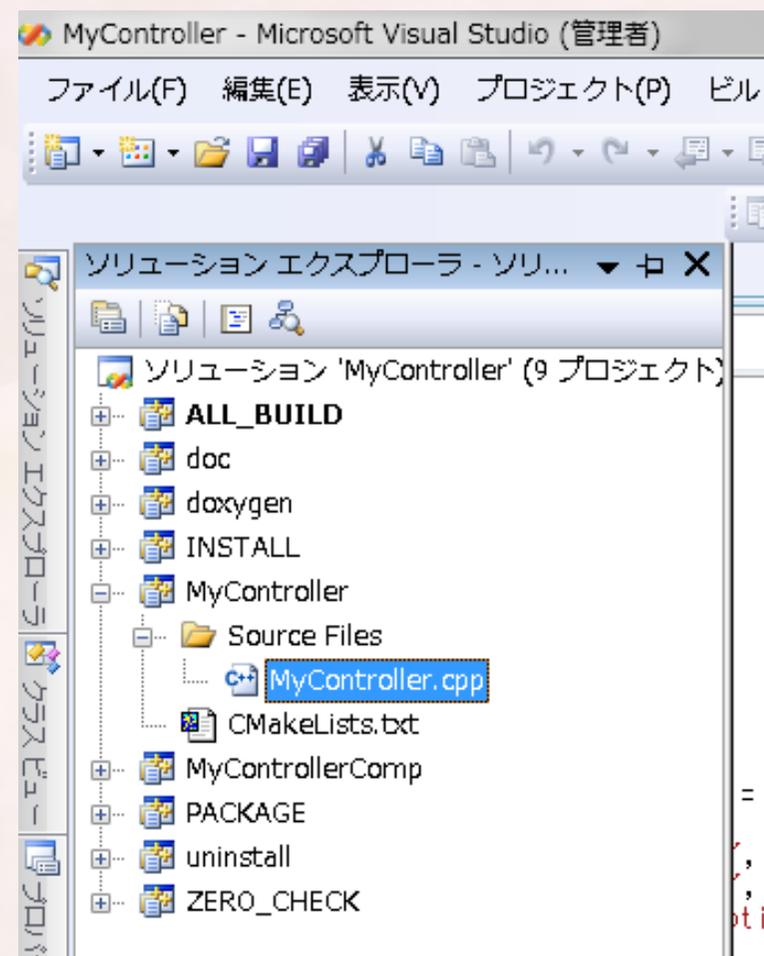
```
#include <rtm/Manager.h>
#include <rtm/DataFlowComponentBase.h>
#include <rtm/CorbaPort.h>
#include <rtm/DataInPort.h>
#include <rtm/DataOutPort.h>
#include <rtm/idl/BasicDataTypeSkel.h>
#include <rtm/idl/ExtendedDataTypesSkel.h>
#include <rtm/idl/InterfaceDataTypesSkel.h>
```



```
#include <rtm/idl/BasicDataTypeSkel.h>
#include <rtm/idl/ExtendedDataTypesSkel.h>
#include <rtm/idl/InterfaceDataTypesSkel.h>
#include <rtm/Manager.h>
#include <rtm/DataFlowComponentBase.h>
#include <rtm/CorbaPort.h>
#include <rtm/DataInPort.h>
#include <rtm/DataOutPort.h>
```

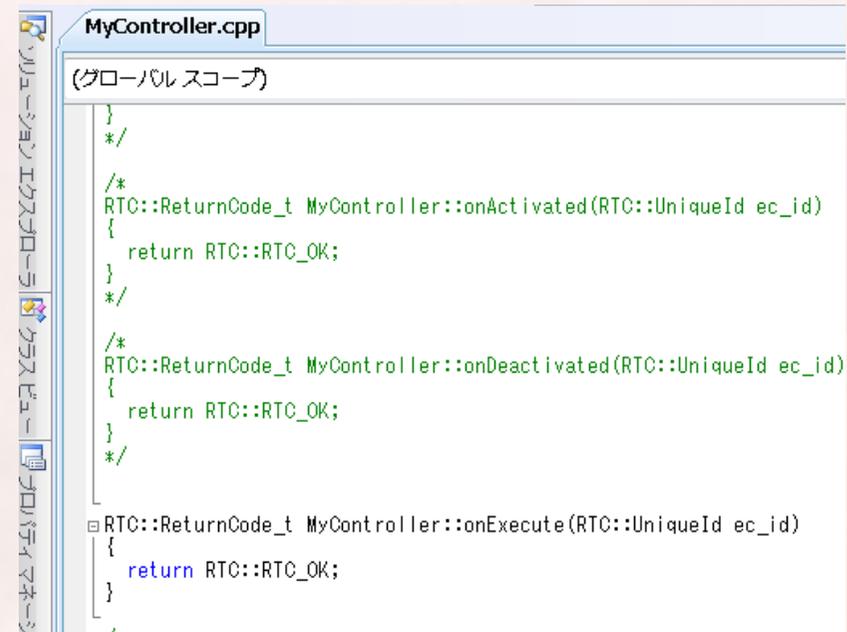
Visual Studio

- build/src/MyController.sln ファイルをダブルクリック
 - Visual Studioが起動する
 - 複数のプロジェクトが存在
 - MyController ・ ・ RTC本体
 - MyControllerComp ・ ・ ・ RTCを単体のアプリケーションとして実行するためのプロジェクト
- MyControllerプロジェクト
 - MyController.cppを開く



Visual Studio

- MyController::onExecute関数
 - RTCがACTIVE状態の場合に周期的に呼ばれる
 - 実行周期は後で設定
 - ここに周期的に呼ばれるべき制御アルゴリズム等を記述

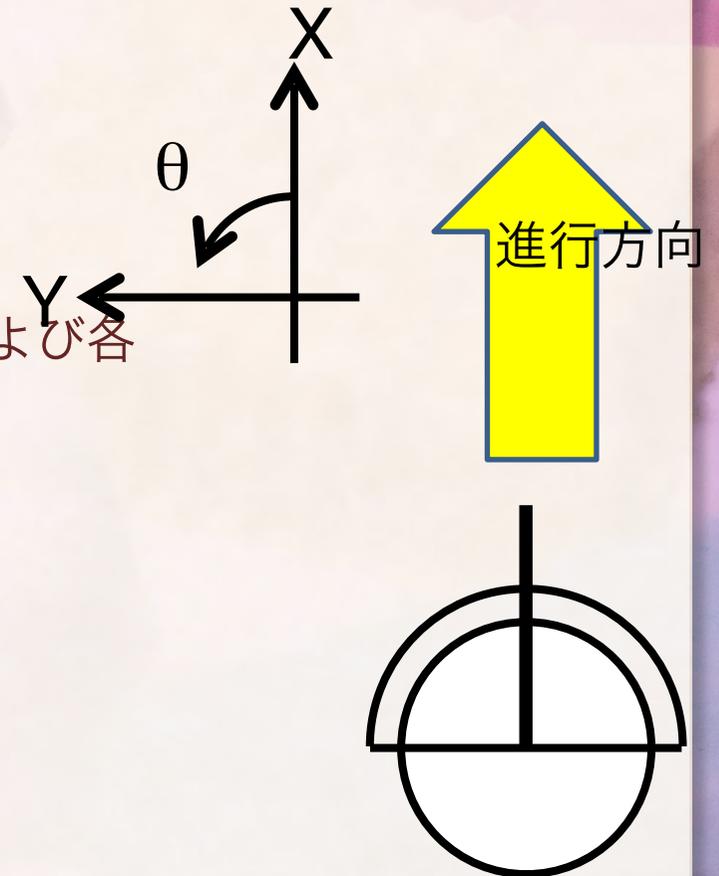


```
MyController.cpp
(グローバルスコープ)
}
*/
/*
RTC::ReturnCode_t MyController::onActivated(RTC::UniqueId ec_id)
{
    return RTC::RTC_OK;
}
*/
/*
RTC::ReturnCode_t MyController::onDeactivated(RTC::UniqueId ec_id)
{
    return RTC::RTC_OK;
}
*/
RTC::ReturnCode_t MyController::onExecute(RTC::UniqueId ec_id)
{
    return RTC::RTC_OK;
}
```

```
RTC::ReturnCode_t MyController::onExecute(RTC::UniqueId ec_id)
{
    m_velocity.data.vx = 0.05; // バッファに書込む
    m_velocity.data.vy = 0;
    m_velocity.data.va = 1.0;
    m_velocityOut.write(); // データを送信
    return RTC::RTC_OK;
}
```

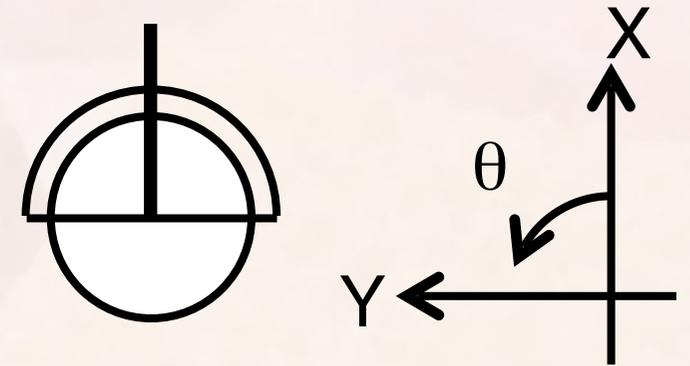
2次元速度のデータ型

- TimedVelocity2D . . . タイムスタンプ付き2次元平面での速度および角速度
 - tm : Time型 . . . タイムスタンプ
 - sec : unsigned long型 . . . 秒
 - nsec : unsigned long型 . . . ナノ秒
 - data : Velocity2D型 . . . 2次元平面での速度および各速度
 - vx : double型 . . . X軸方向速度 (単位m/s)
 - vy : double型 . . . Y軸方向速度 (単位m/s)
 - va : double型 . . . 各速度 (単位rad/s)



移動ロボットに指令を送る

- 従って、TimedVelocity2D型の変数「vel」の各メンバにアクセスする際は・・・
 - vel.data.vx・・・X軸方向速度 [m/s]
 - vel.data.vy・・・Y軸方向速度 [m/s]
 - vel.data.va・・・Z軸方向速度 [rad/s]
- データ型がどんな構造体なのか知るには、IDLファイルを読む
 - 通常は、C:\Program Files (x86)\OpenRTM-aist\1.1\rtm\idlにある
 - TimedVelocity2Dは、ExtendedDatatype.idlで定義されている。



LinuxやMacなら、

`/usr/include/openrtm-1.1/rtm/idl`
もしくは、

`/usr/local/include/openrtm-1.1`
`/rtm/idl`

IDLファイル

- オブジェクト指向言語に変換可能なインターフェース定義言語
- C++, Java, Pythonに変換
- 独自のデータ型を定義するにはIDLを書いてRTC Builderに読み込ませる
- CORBAの入門書やウェブサイトを参考にしてください。

```
/*!  
 * @struct TimedVelocity2D  
 * @brief Time-stamped version of Velocity2D.  
 */  
struct TimedVelocity2D  
{  
    Time tm;  
    Velocity2D data;  
};
```

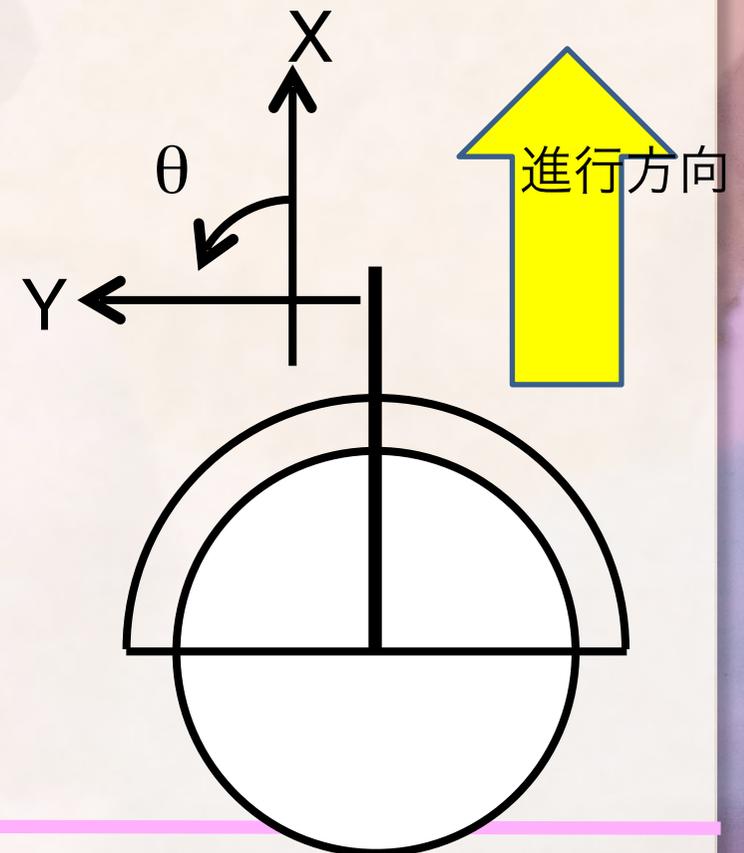
```
/*!  
 * @struct Velocity2D  
 * @brief Velocities in 2D cartesian space.  
 */  
struct Velocity2D  
{  
    /// Velocity along the x axis in metres per second.  
    double vx;  
    /// Velocity along the y axis in metres per second.  
    double vy;  
    /// Yaw velocity in radians per second.  
    double va;  
};
```

実行

- ネームサービスの起動確認
- RTCの実行
 - MyControllerCompを右クリック
 - 「デバッグ→インスタンス作成」で実行
- MobileRobotSim.batを実行するとシミュレータのみ起動
- RT System Editorでの接続, ACTIVE化

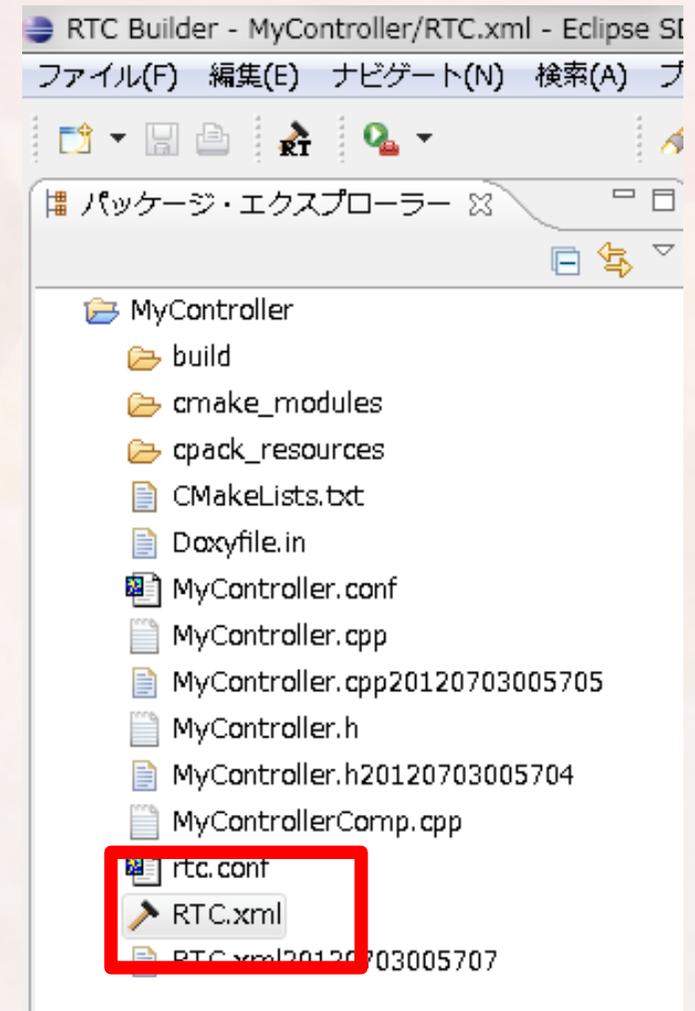
実習2. 台車の動きを調整

- コンフィグレーション機能を試す
 - コンフィグレーションとは、実行中のRTCを調整するための機能
 - 例：制御ゲインの調整
- コンフィグレーション機能を加えて実行中にMyControllerの機能を調整する



RTC Builder

- EclipseのパーспекティブをRTC Builderに再変更
- パッケージエクスプローラのRTC.xmlファイルをダブルクリックする
 - 先ほど作成した情報が記録されている



RTC Builder

- コンフィグレーションタブ
 - velocity_x というコンフィグレーションを追加

The screenshot shows the RTC Builder interface for a component named '*MyController'. The main section is 'コンフィギュレーション・パラメータ' (Configuration Parameters), which is expanded to show 'RT-Component Configuration Parameter Definitions'. Below this, there is a table for defining parameters. The first row is highlighted with a red box, showing the name 'velocity_x' in the '*名前' (Name) column. To the right of the table are 'Add' and 'Delete' buttons, also highlighted with red boxes. Below the table is the 'Detail' section, which is expanded to show the configuration for the 'velocity_x' parameter. The 'パラメータ名' (Parameter Name) is 'velocity_x'. The '*データ型' (Data Type) is 'double', the '*デフォルト値' (Default Value) is '0.05', and the '変数名' (Variable Name) is 'velocity_x'. These three fields are highlighted with red boxes. The '単位' (Unit) field is partially visible at the bottom.

*名前	
velocity_x	

Detail

このセクションでは各コンフィギュレーション・パラメータの詳細情報を指定します。

パラメータ名: velocity_x

*データ型: double

*デフォルト値: 0.05

変数名: velocity_x

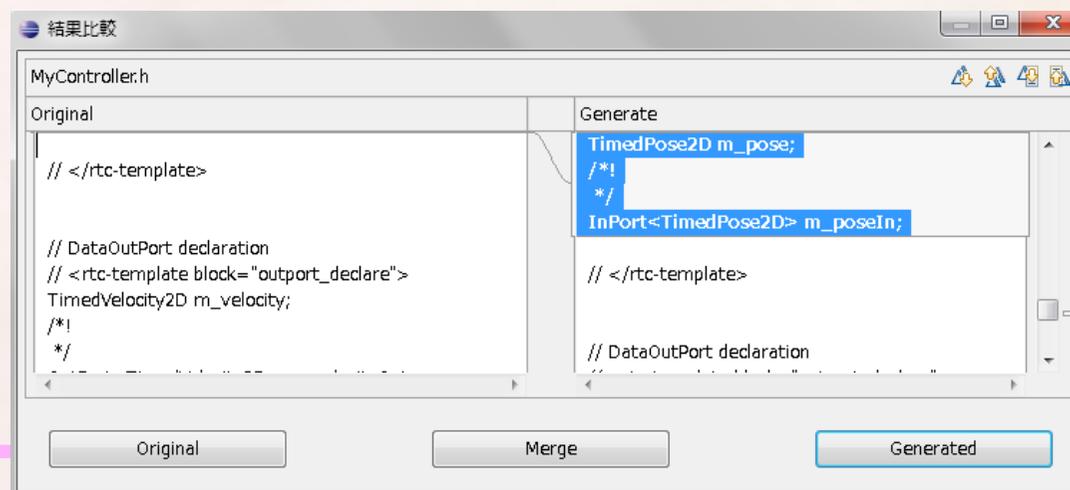
単位:

追加したコンフィグレーション

- `velocity_x` : double型
 - 変数名: `velocity_x`
 - デフォルト値: 0.05
- `velocity_theta` : double型
 - 変数名: `velocity_theta`
 - デフォルト値: 1.0

RTC Builder

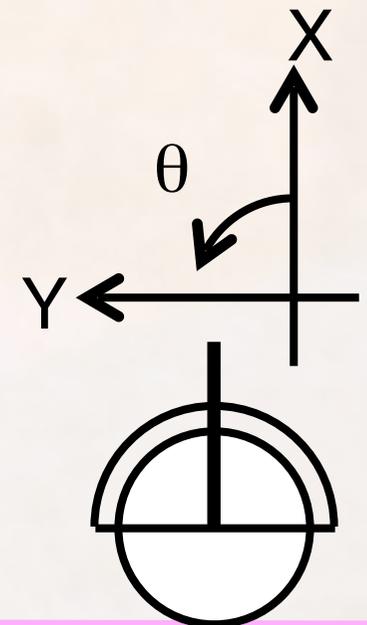
- 比較ダイアログ
 - ここでは「Generated」を選択
 - 基本的に「Merge」を選択
 - 新しいコードの変更点のみ反映
 - Generatedは新しいコード側で上書きされるので、自分の記入したコードが消える
 - バックアップファイルがある (ファイル名末尾に日付が入る) ので心配ありません



実習2. 台車の動きを調整

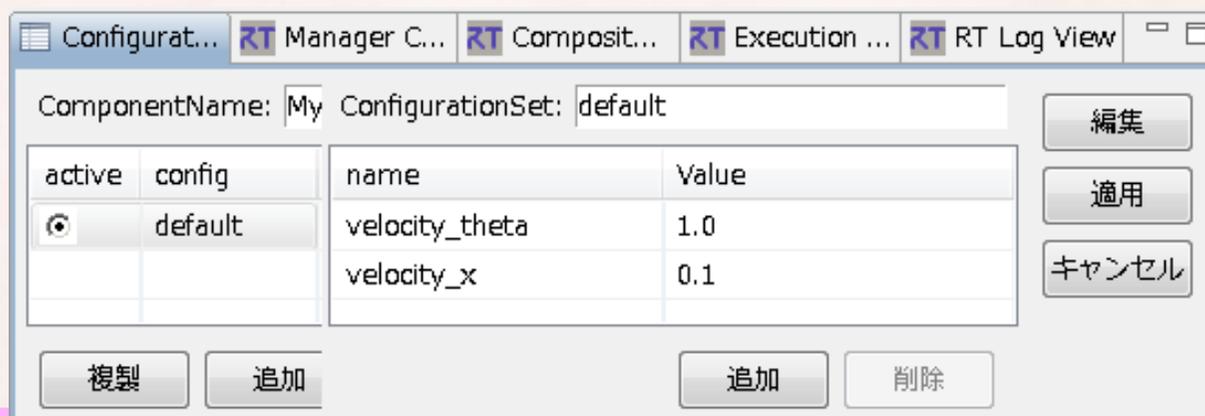
- コンフィグレーション機能を試す
 - コンフィグレーション機能を加えて実行中にMyControllerの機能を調整する

```
RTC::ReturnCode_t MyController::onExecute(RTC::Uniqueld ec_id)
{
    std::cout << "Vx=" << m_velocity_x << std::endl;
    std::cout << "Vtheta=" << m_velocity_theta << std::endl;
    m_velocity.data.vx = m_velocity_x;
    m_velocity.data.vy = 0;
    m_velocity.data.va = m_velocity_theta;
    m_velocityOut.write();
    return RTC::RTC_OK;
}
```



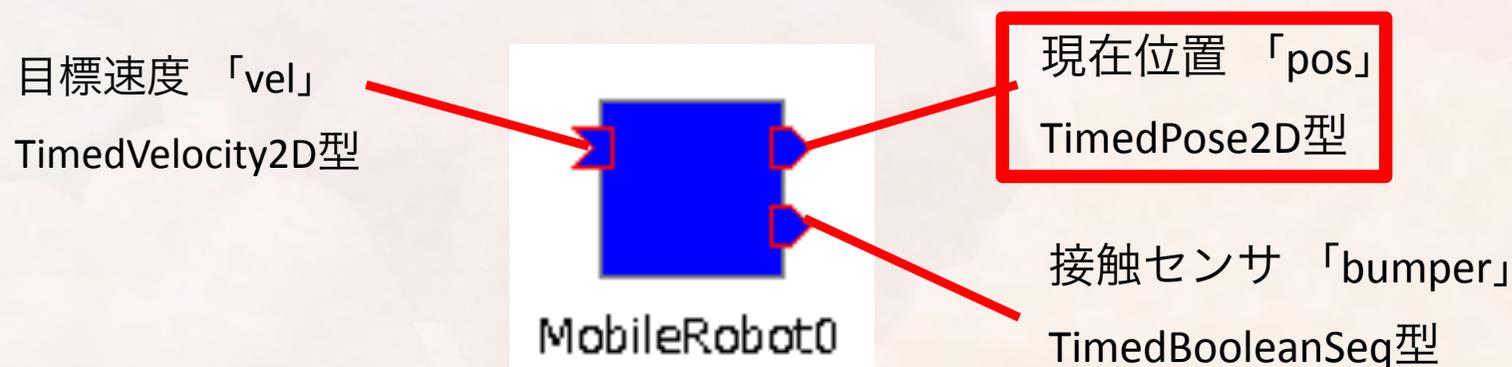
実行

- ネームサービスの起動確認
- RTCの実行
 - MobileRobotSim.batを実行するとシミュレータのみ起動
- RT System Editorでの接続, ACTIVE化
- RT System Editor下部にConfiguration Viewに選択中のRTCのコンフィグが表示されるので変更して「適用」を選択する（適用しないと反映されない）

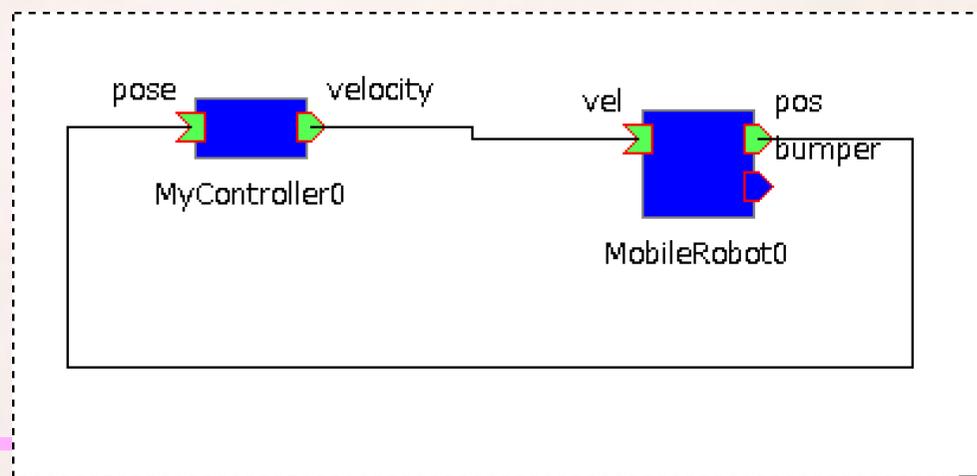


実習3. 位置の取得

- 現在位置をデータポートから受け取ってコンソールに表示する



- TimedPose2D型の入力ポートをMyControllerに追加する



RTC Builder

- 再度, RTCBuilderを開く
 - MyController / RTC.xmlを開く (たぶん, 開きっぱなし?)
 - データポートタブに移動 → TimedPose2D型の入力ポート「pose」を追加

The screenshot shows the RTC Builder interface for a component named *MyController. The 'DataPort' section is active, displaying a table of ports. The 'pose' port is highlighted with a red box. The 'Add' button for the 'pose' port is also highlighted with a red box. Below the table, the 'Detail' section shows the port name 'pose (InPort)' and the data type 'RTC::TimedPose2D', both highlighted with red boxes. The variable name 'pose' and the display position 'LEFT' are also visible.

DataPort

▼ DataPortプロフィール

このセクションではRTコンポーネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。

*ポート名 (InPort)		*ポート名 (OutPort)	
pose	Add	velocity	Delete
	Delete		

▼ Detail

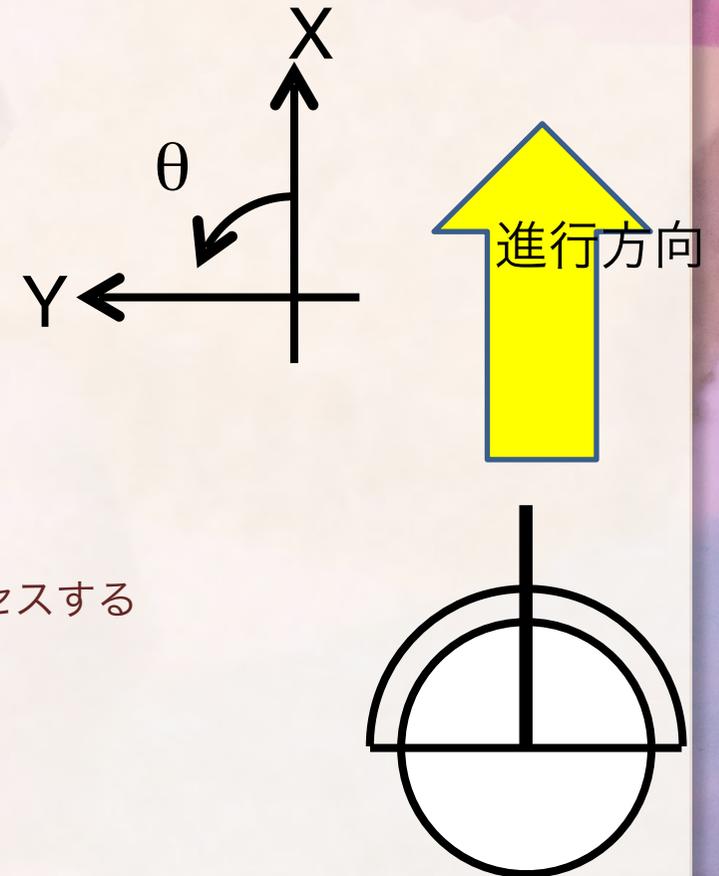
このセクションではデータポート毎の概要を説明するドキュメントを記述します。
上のデータポートを選択すると、それぞれのドキュメントが記述できます。

ポート名: pose (InPort)

*データ型	RTC::TimedPose2D
変数名	pose
表示位置	LEFT

2次元位置のデータ型

- TimedPose2D . . . 2次元平面での位置および姿勢
 - tm : Time型 . . . タイムスタンプ
 - sec : unsigned long型 . . . 秒
 - nsec : unsigned long型 . . . ナノ秒
 - data : Pose2D型 . . . 2次元平面での位置および姿勢
 - position : Point2D型 . . . 2次元平面内での位置
 - x : double型 . . . X軸方向変異 (単位m)
 - y : double型 . . . Y軸方向変異 (単位m)
 - heading : double型 . . . 姿勢 (単位rad)
- 従って, C++でTimedPose2D型の変数「pose」の各メンバにアクセスする際は . . .
 - pose.data.position.x . . . X軸方向変位
 - pose.data.position.y . . . Y軸方向変位
 - pose.data.heading . . . Z軸方向回転



Visual Studio

- 再度, onExecute関数を編集
 - 入力ポートはデータが来ているか確認する処理が入る

```
RTC::ReturnCode_t MyController::onExecute(RTC::Uniqued ec_id)
{
    m_velocity.data.vx = m_velocity_x;
    m_velocity.data.vy = 0;
    m_velocity.data.va = m_velocity_theta;
    m_velocityOut.write();

    if(m_poseIn.isNew()) { // 入力ポートに入力があるか確認
        m_poseIn.read(); // 入力があるならば読み込む
        std::cout << "X = " << m_pose.data.position.x << std::endl;
        std::cout << "Y = " << m_pose.data.position.y << std::endl;
        std::cout << "Z = " << m_pose.data.heading << std::endl;
    }
    return RTC::RTC_OK;
}
```

実行

- ネームサービスの起動確認
- RTCの実行
 - MobileRobotSim.batを実行するとシミュレータのみ起動
- RT System Editorでの接続, ACTIVE化
- 実行時の周期が速すぎる？

rtc.conf

- RTCの実行時の設定ファイル

- ネームサーバのIPアドレス, ポート番号
- 実行周期, 実行コンテキストの種類
- RTCの名前付け規則
- ログの有無, ログレベル
- etc...

- rtc.confで実行周期を変更 (単位Hz)

- 右クリック→アプリケーション→テキストエディタ

```
exec_cxt.periodic.rate: 1.0
```

- rtc.confを実行ファイルと同じ場所に置いて, 実行ファイルを実行

- Visual C++でデバッグする場合は, プロジェクトファイルと同じディレクトリに置く
(デフォルトでそこがカレントディレクトリになる)

データポート関連変数の命名法則

• 出力ポートの場合

– 「変数名」 = 「example」

• m_example

– データポートのデータ
を入れるバッファ

• m_exampleOut

– データポート本体

• 利用方法

- 1. m_example にデータを入力
- 2. m_exampleOut.write()

• 入力ポートの場合

– 「変数名」 = 「example」

• m_example

– データポートのデータを入
れるバッファ

• m_exampleIn

– データポート本体

• 利用方法

- 1. m_exampleIn.isNew() で受信確認
- 2. m_exampleIn.read() でデータ取得
- 2. m_example のデータを読み取る

実習4. 台車の接触スイッチ

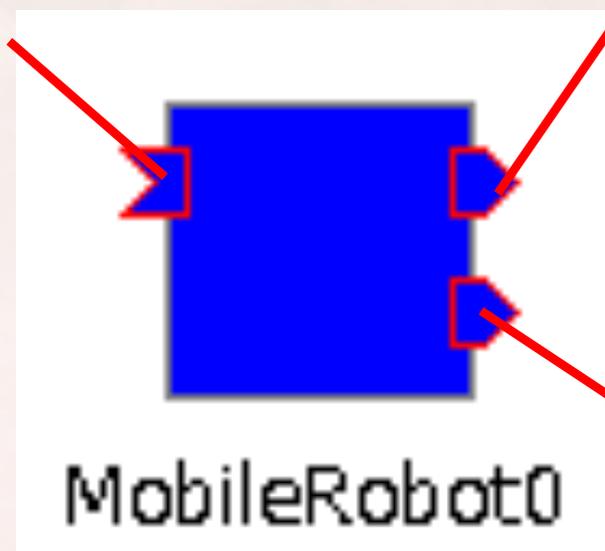
- TimedBooleanSeq 真偽型 (True/False)の配列

目標速度 「vel」

TimedVelocity2D型

現在位置 「pos」

TimedPose2D型



接触センサ 「bumper」

TimedBooleanSeq型

配列の0番目要素 = 右側スイッチ

配列の1番目要素 = 左側スイッチ

RTC Builderによるポートの追加

- InPort : TimedBooleanSeq型
 - ポート名: bumper
 - 変数名 : bumper

The screenshot shows the RTC Builder software interface. The title bar indicates the current project is 'MyController' and the active file is 'rtc.conf20120704012444'. The main window is titled 'データポート' (Data Port) and contains two sections: 'DataPortプロフィール' (Data Port Profile) and 'Detail'.

In the 'DataPortプロフィール' section, there are two tables for configuring ports. The left table is for InPorts and the right table is for OutPorts. The InPort table has two rows: one for 'pose' and one for 'bumper'. The OutPort table has one row for 'velocity'. Each row has an 'Add' button to the right and a 'Delete' button below it.

The 'Detail' section provides more information for the selected port. It shows the port name as 'bumper (InPort)'. Below this, there are three fields: '*データ型' (Data Type) set to 'RTC::TimedBooleanSeq', '変数名' (Variable Name) set to 'bumper', and '表示位置' (Display Position) set to 'LEFT'.

Visual Studio

- ****Seq型はdataメンバを配列のように使える**

```
RTC::ReturnCode_t MyController::onExecute(RTC::Uniqued ec_id)
{
    . . . 省略 . . .

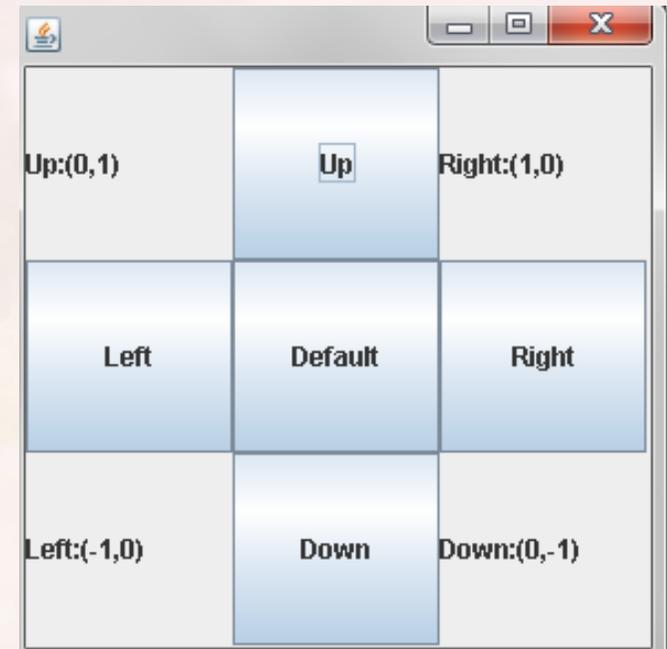
    if(m_bumperIn.isNew()) {
        m_bumperIn.read();
        if(m_bumper.data[0] == true) {
            std::cout << "Right Bumper Hit!!" << std::endl;
        }
        if(m_bumper.data[1] == true) {
            std::cout << "Left Bumper Hit!!" << std::endl;
        }
    }
    return RTC::RTC_OK;
}
```

みなさんへの課題

- 接触スイッチの反応でロボットの動作を変える
 - 左右どちらかに旋回する？
- 位置の値を使って図形を描く
 - 正方形, 星型などなど
- 仮想ジョイスティックを使った操作



スティック入力「out」
TimedDoubleSeq型



各ボタンの出力値はGUIに記載されている

例：Up(0,1) → 0番目要素が0, 1番目要素が1

最初はコンソールにどんなデータが来るか表示して試してみよう

- **お使いのロボット関連製品をRTC化する**
 - onExecute以外の使えるイベントハンドラ例(RTC Builderで使えるように設定)
 - onActivated・・・Activate時に一回呼ばれる（初期化用）
 - onDeactivated・・・Deactivate時もしくはエラー状態遷移時に呼ばれる（終了処理）

まとめ

- ツールの使い方
 - RT System Editor (RTCの接続, Activate/Deactivate)
 - RTC Builder (RTCのスケルトンコード生成)
 - CMake (Visual C++用プロジェクト生成)
- コーディング方法
 - データポート入出力
 - TimedVelocity2D, TimedPose2D, TimedBooleanSeq
 - コンフィグレーション
 - rtc.confの設定

さらなる発展

- RTCを探してみよう
 - <http://openrtm.org> > プロジェクト > RTコンポーネント
- 独自のデータ型を使ってみよう
 - データポートに独自のデータ型を使うことができる
- サービスポートを使ってみよう
 - RTCに関数型のインターフェースを追加でき、より柔軟なシステム設計ができる
- rtshellを使ってみよう
 - コマンドラインから使えるツール。スクリプトを書くことで開発を効率化できる
- RTCを接続・コンフィグ・アクティブ化するプログラムを作ってみよう
 - システム構築を自動化できる
- 参考ページ：<http://ysuga.net>

ご清聴ありがとうございました

株式会社SUGAR SWEET ROBOTICS

菅 佑樹

@ysuga (RTMのこととかも呟きます)

ysuga@sugarsweetrobotics.com

<http://sugarsweetrobotics.com>

<http://ysuga.net>