

移動ユニット RTC Ver.2.0 試験報告書

本書は、著作権法により保護されています。

本書の内容を全部あるいは一部に関わらず、弊社の許諾を得ずに、いかなる方法においても無断で第3者へ開示、複製することを禁じています。

本書の内容は予告なく変更されることがあります。



資料番号 : (開研 R) 10-J-007

改版 : 第 1 版

目次

1. はじめに.....	5
2. 試験結果.....	6

1.はじめに

本書は、移動ユニット RTC の試験結果をまとめたものである。

移動ユニット RTC はユニット内部のコントローラで動作する組込み用 R T ミドルウェア (VxWorks5.5.1 対応 OpenRTM-aist1.0.0RELEASE 版)を使用している。

関連ドキュメント

[1] 移動ユニット RTC Ver2.0 操作マニュアル(RB1400125)

2.試験結果

試験対象メソッドを表 1 に示す。

表 1 試験結果一覧

機能区分	項目 番号	メソッド	機能	結果	備考
共通 コマンド	1-1	setPower	主回路電源 ON/OFF	OK	
	1-2	setServo	サーボ ON/OFF	OK	
	1-3	stop	モーション中断（減速停止）	OK	
	1-4	pause	一時停止（減速停止）	OK	
	1-5	resume	モーション動作再開	OK	
	1-6	clearAlarm	系列軸のアラームをクリア	OK	
	1-7	getActiveAlarm	系列アラームを取得	OK	
	1-8	unlock	接触検出停止状態から復帰	OK	
	1-9	inputIo	移動ユニット内蔵 IO モジュールの入力端子状態を取得	OK	
	1-10	outputIo	移動ユニット内蔵 IO モジュールの出力端子状態を設定	OK	
	1-11	getServoStatus	車軸駆動用モータのサーボ制御入切状態を取得	OK	
	1-12	getVersion	RT ユニット制御ファームウェアのバージョン取得	OK	
	1-13	getIFVersion	RTC VehicleService のバージョン取得	OK	
基本コマンド	2-1	getPosition	位置取得	OK	
	2-2	setPosition	位置決め	OK	
	2-3	getState	軸ステータス取得	OK	
	2-4	setVelocity	速度設定	OK	
	2-5	setAcceleration	加速度設定	OK	
	2-6	moveForward	直線移動	OK	
	2-7	moveLinearRel	相対座標移動	OK	
	2-8	moveLinearAbs	絶対座標移動	OK	
	2-9	setJogTimeout	速度指定 jog 走行時に速度指令を受けてからの減速開始時間設定	OK	
	2-10	jogContinuousRel	速度指定 jog 走行	OK	
	2-11	moveTurn	回転動作	OK	
	2-12	moveCircularRel	円弧運動	OK	
	2-13	moveContinuousRel	相対座標移動	OK	
	2-14	moveCruiseAbs	絶対座標曲線移動	OK	
パラメータ 設定 コマンド	3-1	getVelocityLimit	移動ユニット許容最大速度設定値取得	OK	
	3-2	getAccelerationLimit	移動ユニット許容最大加速度設定値取得	OK	
	3-3	getDefaultAcceleration	加速度標準値取得	OK	
	3-4	getDefaultVelocity	速度標準値取得	OK	

機能区分	項目 番号	メソッド	機能	結果	備考
付加機能 コマンド	4-1	getBatteryVoltage	内蔵蓄電池出力電圧取得	OK	
	4-2	setDigitalSensorLock	移動ユニット搭載接触センサ ON/OFF	OK	
	4-3	setJoyStick	ジョイスティック使用 / 不使用	OK	