

動作モニタコンポーネント 動作確認

1 最初に

本稿では動作モニタコンポーネントの動作確認を行うための方法について解説します。詳細については同梱の manual.pdf を御覧ください。

2 必要なファイル

ここで示す動作確認を行うには二つのコンポーネントが必要です。これらのファイルは圧縮ファイルを展開し、得られたディレクトリの中にあります。

一つ目は動作モニタコンポーネント本体 (RobotMotionMonitorComp.exe) であり、二つ目は、動作モニタコンポーネントへテストデータを与える ArrayOutput というコンポーネント (ArrayOutputComp.exe) です。

二つのバイナリはそれぞれ RMM/components/RobotMotionMonitorComp.exe と ArrayOutput/components/ArrayOutputComp.exe にあります。

なお、このコンポーネントは windows でしか動作しません。

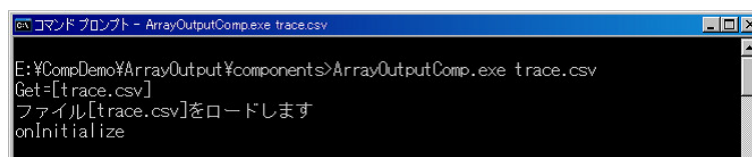
3 動作確認作業

まずは、前章で示した二つのバイナリをそれぞれ起動します (図 1,2)。それぞれコマンドライン引数に "simpleMiniCrane.conf" と "trace.csv" を渡していることに注意して下さい。



```
コマンド プロンプト - RobotMotionMonitorComp.exe simpleMiniCrane.conf
E:\CompDemo\RMM\components>RobotMotionMonitorComp.exe simpleMiniCrane.conf
RobotMotionMonitorComponent
Developed by Kazuki INTO
Version 1.0.0
設定ファイル[simpleMiniCrane.conf]をロードします
設定ファイルのバースを開始...
設定ファイルのバースに成功...
```

図 1 RobotMotionMonitorComp の起動



```
コマンド プロンプト - ArrayOutputComp.exe trace.csv
E:\CompDemo\ArrayOutput\components>ArrayOutputComp.exe trace.csv
Get=[trace.csv]
ファイル[trace.csv]をロードします
onInitialize
```

図 2 ArrayOutputComp の起動

続いて、RTSystemEditor を用いて、起動した二つのコンポーネントを図 3 のように配置、接続して下さい。

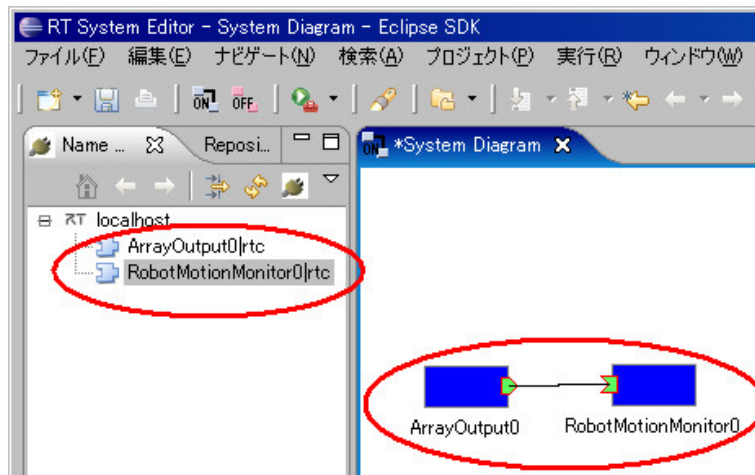


図 3 二つのコンポーネントの配置と接続の様子

接続が完了したらコンポーネントを activate して下さい。すると、図 4 のように表示されるはずです。キーボードの pageup/down で拡大縮小ができます。

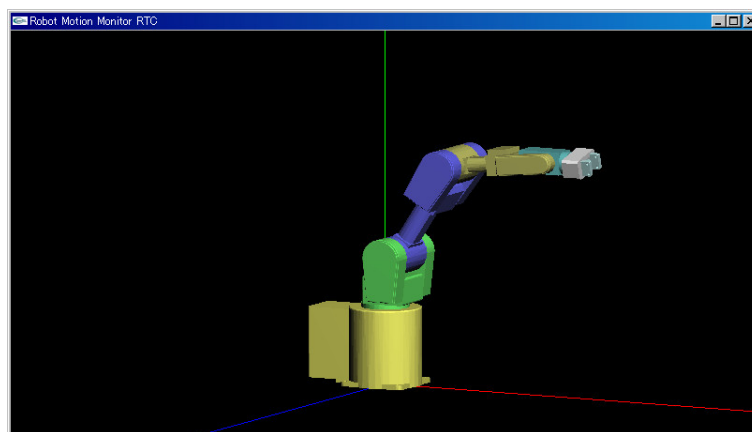


図 4 activate した結果

図 4 のように表示されれば動作確認は完了です。動作モニタコンポーネントの詳細については、別ファイルである manual.pdf を参照下さい。