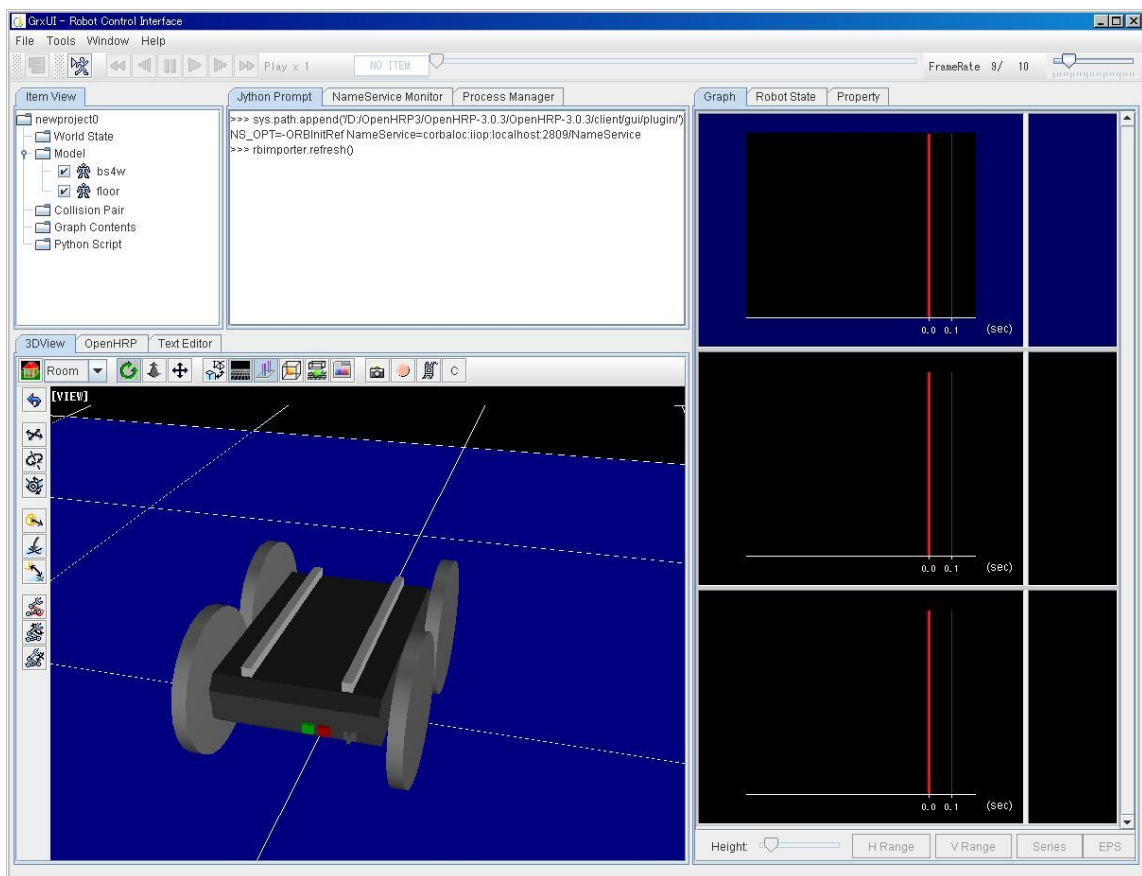


[Blackship Module for OpenHRP3]

2010/10/13

Segway Japan, Ltd.



[開発環境]

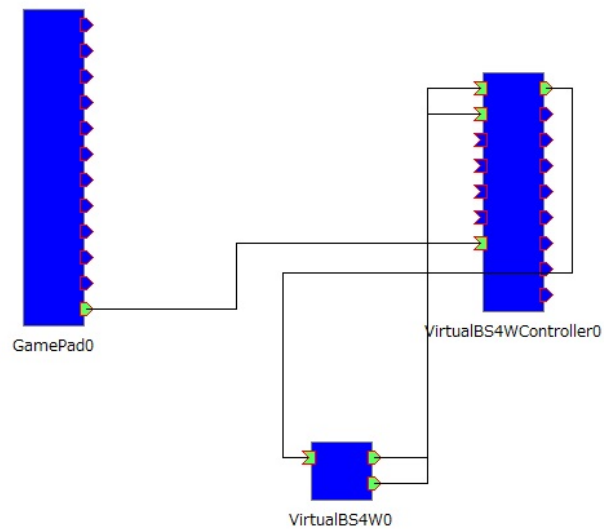
OS	: Windows7
OpenRTM-aist	: Ver.1.0.0
OpenHRP3	: Ver.3.1.0-Release
開発言語	: C/C++ VC2008

[ファイル構成]

bs4w.wrl	Blackship 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)	
bs4w_body.wrl	Blackship モデルパーツ	本体
bs4w_wheelL.wrl	Blackship モデルパーツ	タイヤ左
bs4w_wheelR.wrl	Blackship モデルパーツ	タイヤ右
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)	
SampleBS4W.xml	GrxUI サンプル環境ファイル	
VirtualBS4WController.exe	仮想 Blackship コントローラー	
VirtualBS4WStart.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 SampleBS4W.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 VirtualBS4WStart.bat と VirtualBS4WController.exe を実行してください。コントローラブリッジの VirtualBS4W とコントローラ VirtualBS4WController が起動します。
- 3 RT-SystemEditor を起動して以下のように、VirtualBS4W と VirtualBS4WController 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

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 BlackshipRTC 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 BlackshipRTC と同様です。

[制限]

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。