

Choreonoid用OpenRTM連携プラグインの Pythonによる実装

宮本 信彦(産業技術総合研究所)、高橋 三郎(産業技術総合研究所)

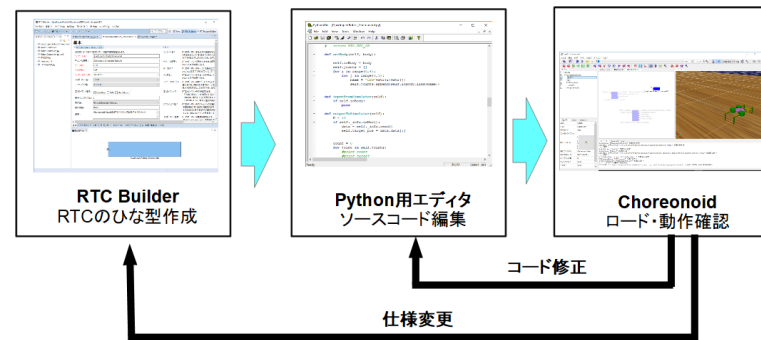
概要:

ChoreonoidとOpenRTM-aistを連携するプラグインのPython版。シミュレータ上のロボットの入出力を行うRTCを効率的に開発できる。PyRTCアイテム、RTCEditorアイテム、ComponentListアイテムの3種類の機能が利用できる。

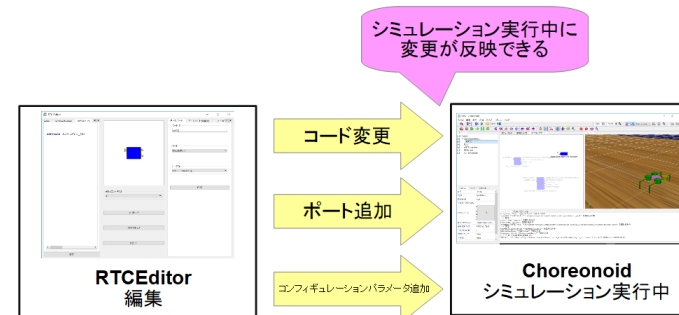
特徴:

- ◆PyRTCアイテムはPythonで作成したRTCを読み込むアイテムであり、スクリプト言語使用による高速な開発が可能
- ◆RTCEditorアイテムは、RTC専用エディタをChoreonoid上で起動し、シミュレーション実行中にコード変更、ポートの追加などが可能
- ◆ComponentListアイテムはRTCランチャーを起動するアイテムであり、ボタン一つでRTCを起動できる
- ◆実行バイナリをダウンロードするだけでRTCの開発を始めることができる

スクリプトファイルを読み込むだけで利用可能

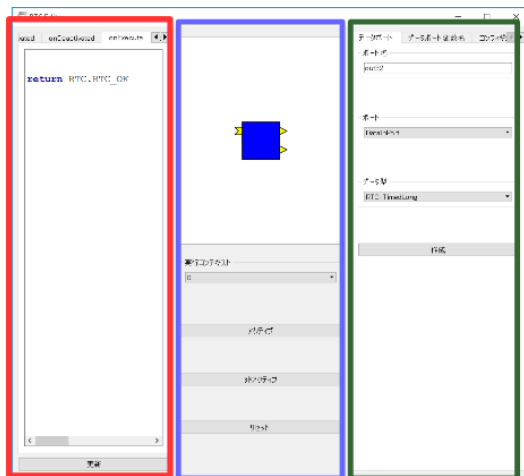


専用エディタを使えば、シミュレーション実行中にコード変更ができる



ライセンス:
LGPL

連絡先:
n-miyamoto@aist.go.jp



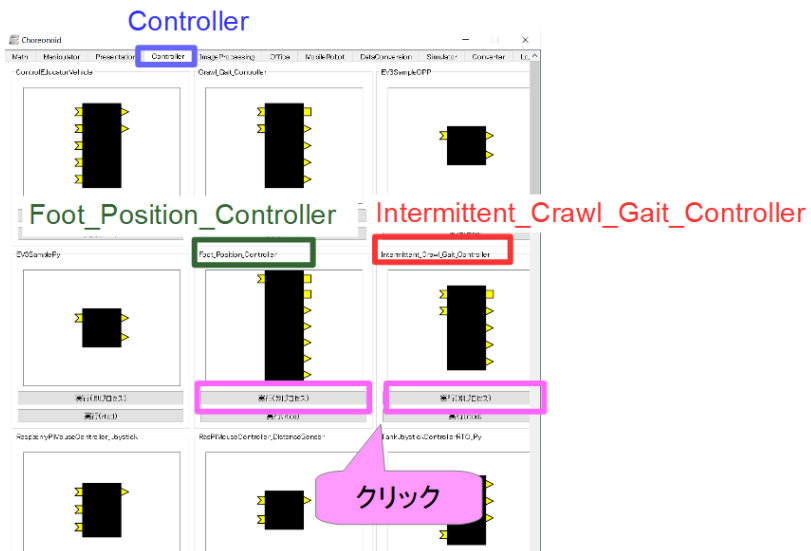
RTC操作、監視ウィンドウ

コード編集エディタ

- データポート設定ウィンドウ
- サービスポート設定ウィンドウ
- コンフィギュレーションパラメータ設定ウィンドウ

RTC専用エディタにより以下の操作が可能

- コード編集
- RTCの操作、監視
- データポート設定
- サービスポート設定
- コンフィギュレーションパラメータ設定



RTCランチャーにより、ボタン一つでRTCを起動可能

- カテゴリ別に分類
- 73種類のサンプルコンポーネントを同梱