OpenRTM-aist (Python) - サポート #1916

NXTサンプルRTCのNXT Python2.0 への対応

2010/12/01 09:33 - kurihara

ステータス:	終了	**開始日:**	2010/12/01
優先度:	通常	**期日:**	
担当者:	kurihara	**進捗率:**	100%
カテゴリ:		**予定工数:**	0.00時間
対象バージョン:			

説明

NXTサンプルRTCのNXT Python2.0対応を行う。

履歴

#1 - 2010/12/09 16:52 - kurihara

- ステータス を 新規 から 終了 に変更

- 進捗率 を 0 から 100 に変更

- NXTBrick.py,NXTRTC.pyの更新
  NXT Python 2.0ではモーターの制御やセンサー情報取得のインターフェースが変更されている。
  これに伴い、NXTBrick.py,NXTRTC.pyもそれぞれファイル名をNXTBrick20.py,NXTRTC20.pyのようにした。 r382

- NXTRTC20.pyの動作確認
  AutoControl.py,TkJoystickにより動作確認を行った。
  最終リビジョンは、 r385

- NXT Pythonの1.xと2.xでのインターフェースの違い
  - Motor
    - 1.x系: set_output_state(), get_output_state()
    - 2.x系: run(), weak_turn(), brake(), idle(), get_tacho()
  - Sensor
    - 1.x系: TouchSensor(),SoundSensor(),LightSensor(),UltrasonicSensor()
    - 2.x系: Touch(),Sound(),Light(),Ultrasonic()