

# 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()