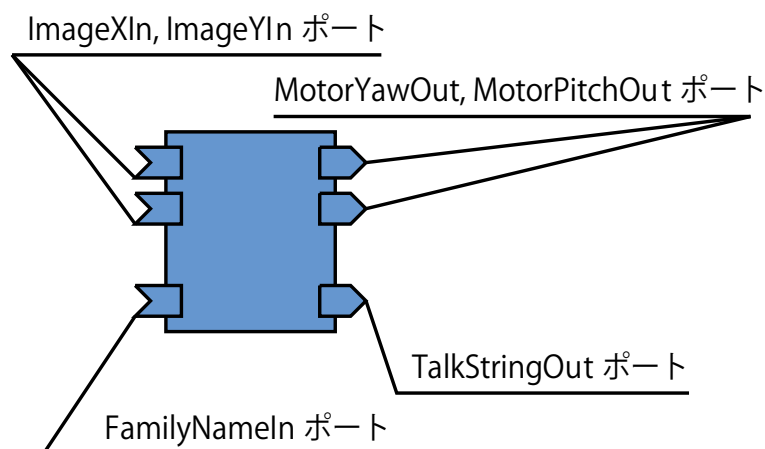


KnowledgeServiceMascot コンポーネント マニュアル

1. 概要

ナレッジサービス株式会社独自開発のマスコットロボット製作用メインコンポーネントです。再利用性は低いですが、他のコンポーネント使用の参考になればと思います。



2. インストール

RT ミドルウェア 0.4.2+OmniORB 4.1.2 の環境で動作確認しております。

VisualStudio2008 C++ Express Edition でソリューションファイルを開き、コンパイルしてください。

3. 使用方法

(ア)出力ポート

ポート名	データ型	説明	詳細
MotorYawOut	TimedLong	左右首モータ目標角度指令値	
MotorPitchOut	TimedLong	上下首モータ目標角度指令値	
TalkStringOut	TimedString	挨拶文	

(イ)入力ポート

ポート名	データ型	説明	詳細
ImageXIn	TimedDouble	動画像重心X	動画像入力の動領域重心X座標
ImageYIn	TimedDouble	動画像重心Y	動画像入力の動領域重心Y座標
FamilyNameIn	TimedString	苗字読み仮名	名刺認識結果の苗字読み仮名

(ウ)コンフィグレーション

なし

4. 問い合わせ

作成者 1 : 菅 佑樹 (早稲田大学 創造理工学部 総合機械工学科 助手)

東京都新宿区大久保 3-4-1 早稲田大学西早稲田キャンパス 59-325 教室

E-mail : ysuga@ysuga.net

作成者 2, および著作権問い合わせ : ナレッジサービス株式会社

URL : <http://kserv.jp/>

E-mail : info@kserv.jp