

## 1. RTC 概要

各種データを GUI で表示する。E2 クローラ(Fig. 1)での使用を想定。E2 はメインクローラ2つサブクローラ4つを有する小型クローラロボットである。

RTC\_RobotMotion\_Manual との接続を想定。

Linux のみで動作。Windows 未対応。

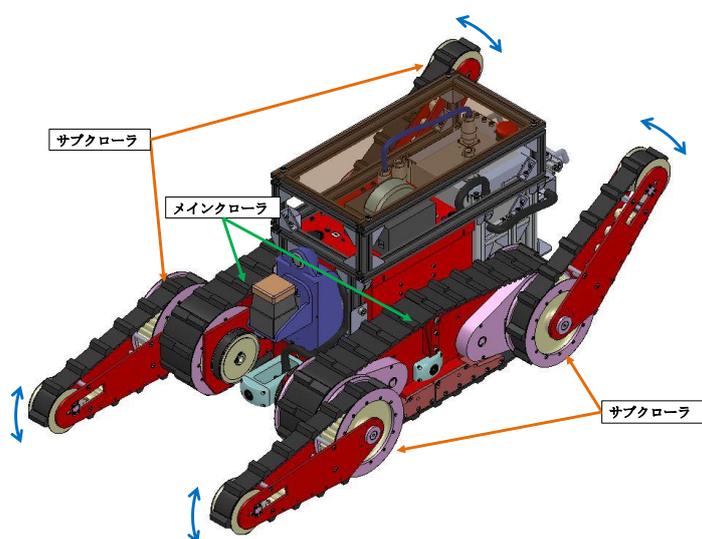


Fig. 1 E2 Crawler

## 2. 開発環境

OS: Ubuntu14.04

RTM: OpenRTM-aist C++ 1.1.1-RELEASE

### 3. ビルド方法・実行方法

#### \*ビルド方法

- 任意の場所に RTC\_View\_GUI フォルダを置き RTC\_View\_GUI に入る。  
\$ cd RTC\_View\_GUI
- build フォルダを作成 build フォルダに入る。  
\$ mkdir build && cd build
- cmake 後に make。  
\$ cmake ../  
\$ make
- build フォルダ内の src フォルダ内に実行ファイル RTC\_View\_GUI が作られる。

#### \*実行方法

- RTC\_View\_GUI を Activate。  
Activate 後、GUI 上の Start を押すことで値の表示・更新がおこなわれる。

#### 4. RTC 説明

RTC\_View\_GUI のコンポーネント・表示される GUI を Fig.2 に示す。本コンポーネントの入力は7つである。入力ポートを Table1 に示す。

1 つ目の入力である、Pose3D には位置姿勢情報を入力する。入力された情報は GUI 上部の Pose 中に X、Y、Z、Roll、Pitch、Yaw と分けて表示される。また GUI 下部に Yaw を方位として Roll を赤い直線の傾き、Pitch を上下方向の動きとして表示する (Fig. 3)。

2 つ目の入力 Sub\_Deg はサブクローラの現在角度であり、入力を GUI 中の Sub\_Crawler\_Angle の項目に表示する。

3 つ目の入力 Load は各モータの負荷であり、入力を GUI 中の Load の項目に表示する。

4、5、6 つ目の入力 Mode、Velocity2D、ScanModeg は RTC\_RobotMotion\_Manual より操作モード、速度指令値、スキャン状態を取得し、GUI 上のコントローラの項目に表示するための物である。

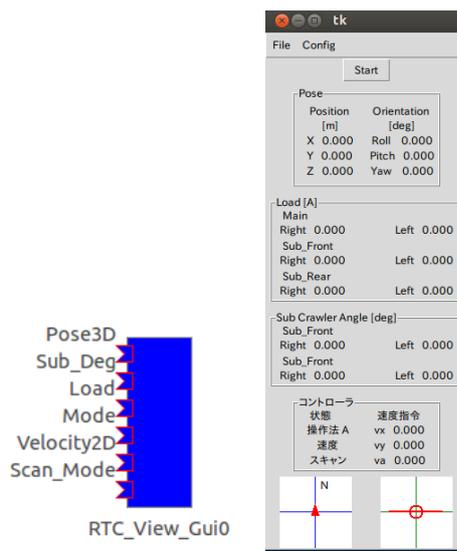


Fig. 2 RTC\_View\_GUI

**Table 1 In Port List**

名称	データ型	概要
Pose_3D	TimedPose3D	位置姿勢入力
Sub_Deg	TimedDoubleSeq	サブクローラ角度入力
Load	TimedDoubleSeq	各モータ負荷入力
Mode	TimedLongSeq	E2 操作モード入力
Velocity2D	TimedVelocity2D	E2 速度指令値入力
Scan_Mode	TimedLongSeq	E2 スキャンモード入力

## 改版履歴

Ver	改定日	内容
0.0	2016/3/30	新規作成