

平成 28 年 12 月 12 日

各 位

会 津 大 学
日本大学工学部

RT ミドルウェア講習会のご案内

会津大学では日本大学工学部の後援で RT ミドルウェア講習会を開催いたします。

会津大学では、「会津大学 産学ロボット技術開発支援事業」を実施し、ロボット研究を進めております。この事業は、会津大学の強みである ICT を活用したロボット開発の技術支援、会津 IT バレーとロボットバレーの連携による福島・国際研究産業都市（イノベーション・コースト）構想実現への貢献を目的としています。その取り組みの一環として「RT ミドルウェア講習会」を開催しており、このたび日本大学工学部にて開催することとなりました。

本講習会は、RT ミドルウェアや RT コンポーネントの概念、作成方法、各種ツールの使い方を解説するとともに、実際に RT コンポーネントを作成しロボットを動作させて RT ミドルウェアの使い方を学ぶ実習形式の講習会となっております。

ぜひ、この機会をご利用いただき、関係各位のご参加を頂きますようお願い申し上げます。

記

- 日 時 : 平成 29 年 1 月 27 日 (金) 10:00~18:00
- 場 所 : 日本大学工学部 次世代工学技術研究センター
<http://www.ce.nihon-u.ac.jp/undergraduate/undergraduate106/>
- 受講料 : 無料
- 定 員 : 20 名 会場の都合上、各企業 2 名までの参加とさせていただきます。
- 申込み : RTC ライブラリの Web サイト「RTC ライブラリふくしま」でご案内します。※ 1
- 申込期限 : 平成 29 年 1 月 20 日 (金) 16 時 ※ 1 月 13 日としておりましたが延長しました
- プログラム概要 :
 - 第 1 部 OpenRTM-aist および RT コンポーネントプログラミングの概要 (座学)
 - 第 2 部 RT コンポーネントの作成入門 (座学)
 - 第 3 部 プログラミング実習
(台車ロボット、教育版レゴなどを使って実際にロボットを動かします)
(第 3 部についてはノートパソコン(Windows 推奨)が必要です)詳細は「RTC ライブラリふくしま」でご案内いたします。※ 1
- 前提知識 : Linux の基本コマンドが使えること。C++ の基本構文を理解していることが望ましい。
- 講習準備 : 各自 PC (Windows) に必要ソフトウェア※ 2 をインストールし持参願います。
- お問合せ : ご不明点がございましたら、下記担当までお問合せ願います。
会津大学 RT ミドルウェア講習会事務局 (株) F S K 内) 担当 : 荒川 弘栄
TEL 080-6047-5306 又は(株) F S K TEL 0246-35-0187 まで
Mail rtc-fukushima@fsk-brain.co.jp

※ 1 RTC ライブラリふくしま : <https://rtc-fukushima.jp/>

※ 2 必要なソフトウェアの情報は申し込み後、申込者にメール等でご案内します。

以上

裏面

平成 28 年度に開催予定の講習会

| 開催日時 | 開催場所 | 人数 | 内容 |
|------------------------|-------------|------|--|
| RT ミドルウェア講習会 | | | |
| 平成 28 年 11 月 18 日(金) | 会津：会津大学 | 終了 | OpenRTM の概念や作成方法などを解説し、実際にロボットを動かしてみます。 |
| 平成 28 年 12 月 16 日(金) | いわき：いわき明星大学 | 終了 | |
| 平成 29 年 1 月 27 日(金) | 郡山：日本大学工学部 | 20 名 | |
| 中級 RT ミドルウェア講習会 | | | |
| 平成 29 年 3 月 10 日(金) | 会津大学 | 20 名 | OpenRTM のツールを使いながら自分で仕様を考え、プログラムを作成し、そしてロボットを自律移動させます。 |

過去の開催のようすです。

第 1 部 OpenRTM-aist および RT コンポーネントプログラミングの概要（座学）

RT ミドルウェアについての概要および RT コンポーネントの機能やプログラミングの流れについて説明しました。

第 2 部 RT コンポーネントの作成入門（座学）

RT システム設計ツール RTSystemEditor および RT コンポーネント作成ツール RTCBuilder の使用方法について解説。RTCBuilder を使用した RT コンポーネントの作成方法を実習形式で体験。



第 3 部 プログラミング実習

コンポーネントを作成し実際にロボットを動かしました。



台車ロボット KOBUKI



教育用レゴロボット