



## RTC\_Dummy\_Pose\_kv 概要

発行日 2017 年 3 月 27 日  
公立大学法人会津大学  
株式会社アイザック

## 目次

1	RTC 概要.....	3
2	開発環境.....	3
3	実行方法.....	3
4	RTC 説明.....	4
5	連絡先.....	5

## 1 RTC 概要

本 RTC は姿勢情報 Roll、Pitch、Yaw を TimedPose3D または TimedOrientation3D の形式で出力する RTC である(Fig.1)。Roll、Pitch、Yaw は GUI 上のスライダーを操作し、任意の値を出力する。GUI ライブラリには Kivy を使用している。

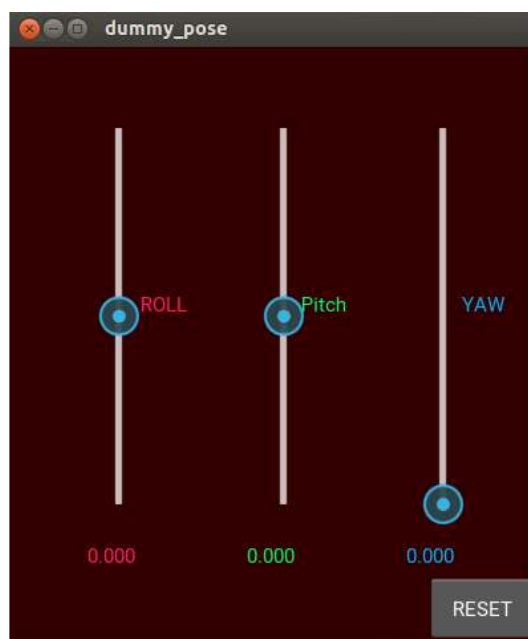


Fig. 1 RTC\_Dummy\_Pose\_kv 外観

## 2 開発環境

OS: Ubuntu14.04

RTM: OpenRTM-aist Python 1.1.0

Python:2.7

Kivy:1.91

OpenRTM・Python・Kivy がインストールされていれば、Windows 上でも動作する

## 3 実行方法

- ・ Kivy インストール必須。インストール後、以下手順で端末から実行
- ・ RTC\_Dummy\_Pose\_kv にはいる

```
$ cd RTC_Dummy_Pose_kv
```
- ・ RTC\_Dummy\_Pose\_kv.py 実行

```
$ python RTC_Dummy_Pose_kv.py
```

#### 4 RTC 説明

RTC\_Dummy\_Pose\_kv を Fig.2 に示す。RTC 起動時に表示される GUI 上の 3つのスライダーをマウス等でドラックして操作することで任意の姿勢を出力する。出力ポートは TimedPose3D と TimedOrientation3D の 2つである。出力ポートを Table 1 に示す。GUI 上の 3つのスライダーは左から Roll、Pitch、Yaw に対応している

(Fig.3)。Roll と Pitch は  $\pm 180^\circ$  の範囲で設定可能であり、Yaw は  $0\sim 360^\circ$  の範囲で設定可能である。現在の設定姿勢角は各スライダーの下部に度数法で表示される。ポートから出力する際はラジアンに変換して出力する。

GUI 右下にリセットボタンを有する。このボタンを押すことで、各姿勢の値を  $0^\circ$  に戻すことができる。



Fig.2 RTC\_Dummy\_Pose\_kv Component

Table 1 In Port List

名称	データ型	概要
TimedPose3D	TimedPose3D	姿勢[rad]
TimedOrientation3D	TimedOrientation3D	(Roll,Pitch,Yaw)

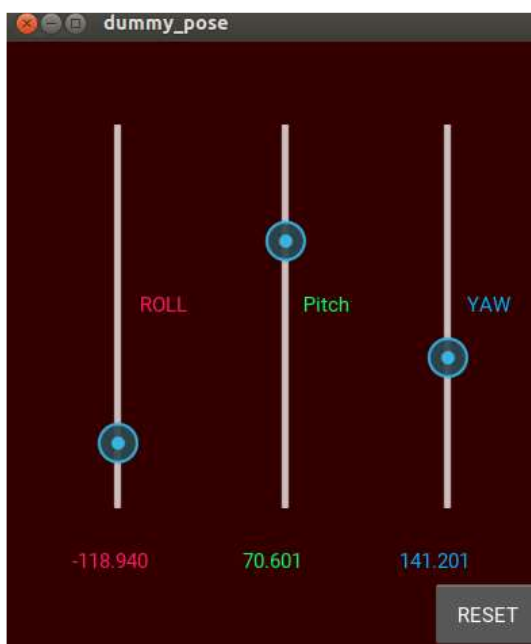


Fig.3 RTC\_Dummy\_Pose\_kv Slider

## 5 連絡先

株式会社アイザック

<http://www.aizuk.jp/>

所在地：〒965-0033

福島県会津若松市行仁町 9-28

TEL : 0242-85-8590

FAX : 0242-85-8591

本文書の著作権は公立大学法人 会津大学に帰属します。

この文書のライセンスは以下の通りです。

<https://creativecommons.org/licenses/by/2.1/jp/>



#### 改版履歴

Ver	改定日	内容
0.0	2017/3/27	新規作成