



## RTC\_String\_to\_Pose3D 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	ビルド・実行方法.....	3
4	RTC 説明.....	4
5	連絡先.....	5

## 1 RTC 概要

本 RTC は `TimedString` 型の入力データを `TimedPose3D` 型に変換して出力を行うための RTC である。入力データは"%f:%f:%f:%f:%f:%f%Yn"のように、コロンで区切られた 6 つの変数を並べたデータであることを想定している。RTC\_UDP\_Receiver との接続を想定している。

## 2 開発環境

OS: Ubuntu14.04

RTM: OpenRTM-aist C++1.1.0

## 3 ビルド・実行方法

### \*ビルド方法

- 任意の場所に `RTC_String_to_Pose3D` フォルダを置き、`RTC_String_to_Pose3D` にはいる

```
$ cd RTC_String_to_Pose3D
```

- `build` フォルダを作成、`build` にはいる

```
$ mkdir build && cd build
```

- `cmake` 実行後に `make` を実行

```
$ cmake ../
```

```
$ make
```

- `build` フォルダ内の `src` フォルダに実行ファイル `RTC_String_to_Pose3DComp` が作成される。

### \*実行方法

- 以下手順で端末から実行
- `RTC_String_to_Pose3DComp` がある場所にはいる

```
$ cd RTC_String_to_Pose3D/build/src
```

- `RTC_String_to_Pose3DComp` 実行

```
$ ./RTC_String_to_Pose3DComp
```

- または `src` フォルダ内の `RTC_String_to_Pose3DComp` をダブルクリック

#### 4 RTC 説明

RTC\_String\_to\_Pose3D を Fig.1 に示す。入力ポートを Table 1 に、出力ポートを Table2 に示す。

入力は TimedString 型の String 1 つである。入力 String が "%f:%f:%f:%f:%f:%f" のように、コロンで区切られた 6 つの変数であった場合は "X:Y:Z:Roll:Pitch:Yaw" として扱い、TimedPose3D に格納し出力する。その他の入力であった場合、動作確認できていない。



Fig. 1 RTC\_String\_to\_Pose3D Component

Table 1 In Port List

名称	データ型	概要
String	TimedString	文字列データ

Table 2 Out Port List

名称	データ型	概要
Pose3D	TimedPose3D	入力 String を TimedPose3D に変換 "1:2:3:4:5:6"であった場合 X:1 Y:2 Z:3 Roll:4 Pitch:5 Yaw:6

## 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