



# ユーザーズマニュアル

PanTiltComp

発行日 2017年4月28日  
公立大学法人会津大学  
株式会社エヌジェーケー

### 1. RTC概要

PanTiltCompコンポーネントはRaspberryPiとSerial接続した近藤科学(株)KRSシリーズサーボモーターを使用したカメラ雲台とGPIOに接続したLEDを操作するRTCです。

### 2. 動作環境

OS: Raspbian Jessie  
 OpenRTM-aist-1.1.2  
 wiringPi

### 3. ビルド方法

(ア) PanTiltComp RTCのコンパイル  
 展開したディレクトリに移動し  
 \$ mkdir build  
 \$ cd build  
 \$ cmake ..  
 \$ make

### 4. RTC説明



データポート (Input)

ポート名	データ型	概要
TargetCameraPlatform	RTC:: TimedLongSeq	雲台指示値

値に対する動作は以下に示します。

Data[0]	Data[1]	備考
0 : Pan Servo	0 = OFF / 1 = ON	パンモーターとの通信 ON/OFF
1 : Tilt Servo	0 = OFF / 1 = ON	チルトモーターとの通信 ON/OFF
2 : Pan Value	角度(degree)	指示角度(0-220)
3 : Tilt Value	角度(degree)	指示角度(-110-110)
4 : LED Value	0 = OFF / 1 = ON	LED ON/OFF
99 : Pan and Tilt Reset		パン、チルトの値を初期値(0,0)に戻します

データポート (Output)

ポート名	データ型	概要
NowCameraPlatform	RTC:: TimedLongSeq	雲台指示値

モータ操作命令は近藤科学(株)『ICS3.5ソフトウェアマニュアル』を参照しています。

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とおりです。

クリエイティブ・コモンズ表示 2.1 日本

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

