



ユーザーズマニュアル

TkCameraControl

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

TkCameraControlコンポーネントはゴローンに搭載したカメラ雲台を操作するRTCです。

2. 動作環境

OS: Ubuntu16.04

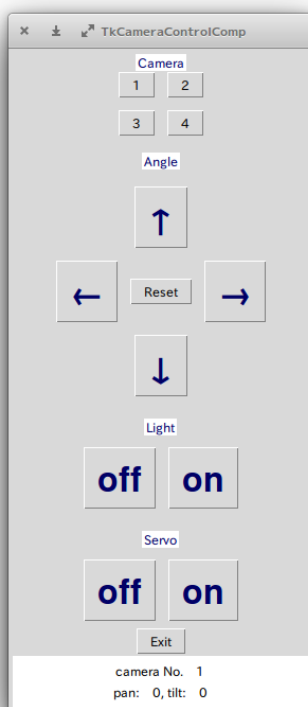
OpenRTM-aist-1.1.2

python2.7

3. 起動方法

TkCameraControlComp.pyを実行することでGUIが起動します。

4. 起動画面



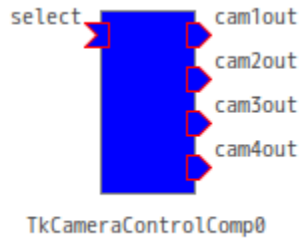
Camera: カメラ操作するゴローンを指定します

Angle: 矢印ボタンでパンチルト操作、Resetボタンでカメラを初期位置に操作します

Light: LEDのON/OFFを操作します

Servo: モーター電源のON/OFFを操作します。

5. RTC説明



データポート (Input)

ポート名	データ型	概要
select	RTC::TimedLong	対象Cam番号

データポート (Output)

ポート名	データ型	概要
Cam1out	RTC::TimedFloatSeq	
Cam2out	RTC:: TimedFloatSeq	
Cam1out	RTC:: TimedFloatSeq	
Cam1out	RTC:: TimedFloatSeq	

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/>

