

遠隔操作ロボット (ソフトウェアジョイスティック)

会津大学 RTミドルウェア講習会

目次

1	Raspberry Pi を一旦終了し、電源をモバイルバッテリーに変更して起動する	1
2	Raspberry Pi を EV3 の上に乗せる	1
3	コンポーネントを接続する	2
4	動作確認	3

※ 文中の「x.y」や「x.y.z」の表記は使用環境の OpenRTM-aist のバージョンに読み替えてください。

当ドキュメントは下記ページを参考にしています。

- ・移動ロボット Kobuki の制御

http://www.openrtm.org/openrtm/ja/content/raspberrypi_kobuki_control (2016/1/20 アクセス)

- ・LEGO Mindstorms EV3 活用事例

http://www.openrtm.org/openrtm/ja/casestudy/lego_mindstorm_ev3 (2016/1/20 アクセス)

1 Raspberry Pi を一旦終了し、電源をモバイルバッテリーに変更して起動する

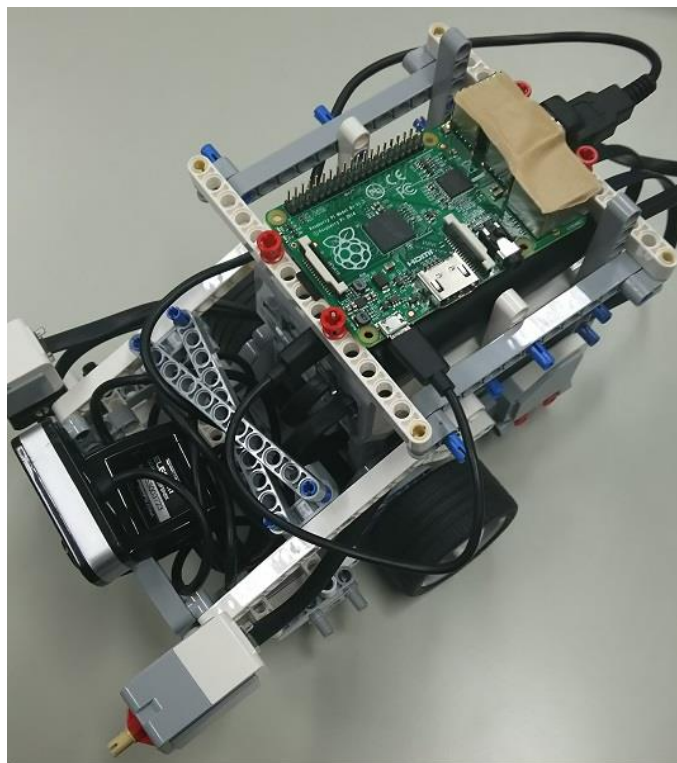
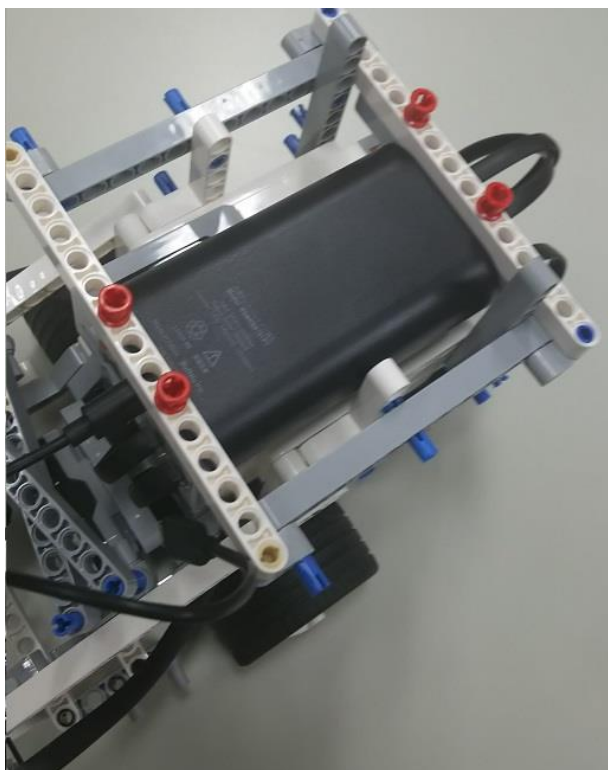
電源をモバイルバッテリーに変更するために、一旦 Raspberry Pi をシャットダウンします。方法は以下のコマンドで行います。

```
$ sudo halt
```

コマンド後 10～20 秒後、Raspberry Pi から電源を抜きます。

2 Raspberry Pi を EV3 の上に乗せる

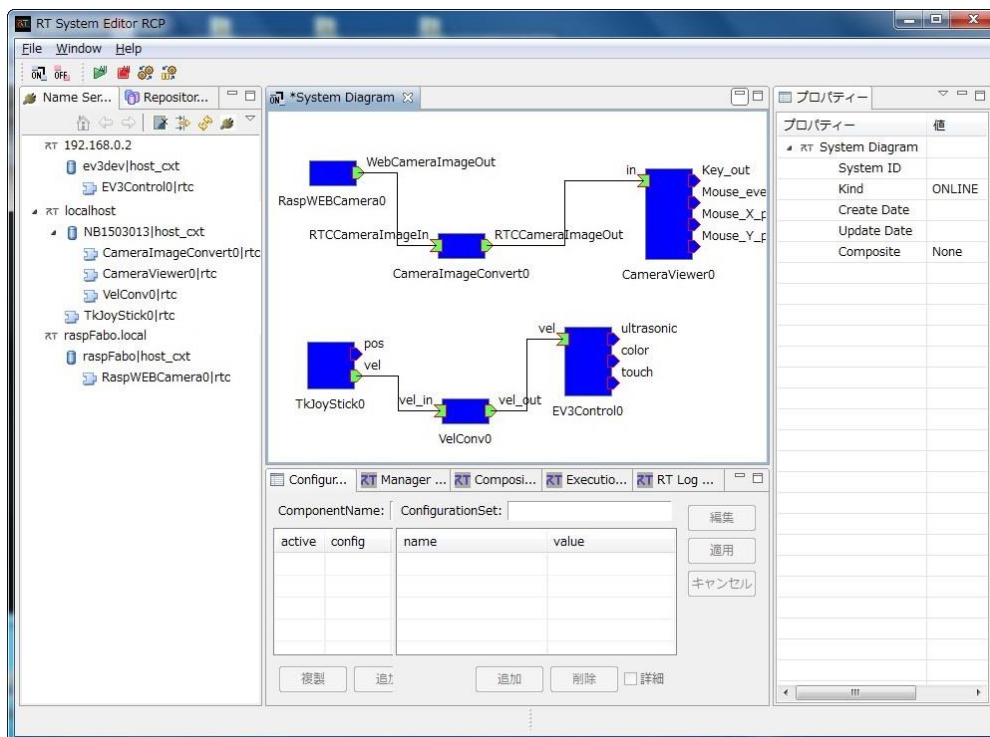
下図の様に Raspberry Pi を EV3 に載せます。そのとき、電源はモバイルバッテリーを使います。



3 コンポーネントを接続する

手順 2、手順 3 と同じやり方でコンポーネントを起動し接続してください。

下図の様に接続されます。



4 動作確認

緑の再生ボタンをクリックし全てのコンポーネントをアクティブにしてください。

Raspberry Pi に接続された WEB カメラの画像を見ながら EV3 を操作出来る様になります。