

平成 29 年 8 月 21 日

各 位

会 津 大 学

## RT ミドルウェア講習会（中級）のご案内

会津大学は日本大学工学部で RT ミドルウェア講習会（中級）を開催いたします。  
会津大学は「会津大学 産学ロボット技術開発支援事業」を実施し、ロボット研究を進めております。  
この事業は、本学の強みである ICT を活用したロボット開発の技術支援、会津 IT バレーとロボットバレーの連携による福島・国際研究産業都市（イノベーション・コースト）構想実現への貢献を目的としています。その取り組みの一環として「RT ミドルウェア講習会」を開催しており、このたび日本大学工学部で開催することとなりました。

「RT ミドルウェア講習会（中級）」では決められたコンポーネントをそのまま動かすのではなく、受講者の考え（仕様）を反映させたコンポーネントを作成し、実際にロボットを動作させる、より実践に近い実習形式の講習会となります。ぜひ、この機会をご利用いただき、関係各位のご参加を頂きますようお願い申し上げます。

### 記

- 日 時 : 平成 29 年 9 月 29 日（金） 10:00～18:00
- 場 所 : 日本大学工学部（福島県郡山市） ハット NE 大講堂  
<https://www.ce.nihon-u.ac.jp/undergraduate/undergraduate106/>
- 受講料 : 無料
- 定 員 : 20 名 会場の都合上、各企業 2 名までの参加とさせていただきます。
- 申込み : RTC ライブラリの Web サイト「RTC ライブラリふくしま」でご案内します。※ 1
- 申込期限 : 平成 29 年 9 月 22 日（木） 16 時
- プログラム概要 :
  - 座 学 : EV3 の概要と実習の内容説明
  - 実習 1 : 基礎 EV3 のセンサーを使用した自動走行
  - 実習 2 : 応用 コントローラーで EV3 を操作  
教育版レゴ®マインドストーム EV3 を使って実際にロボットを動かします。  
ノートパソコン(Windows)が必要です。  
詳細は「RTC ライブラリふくしま」でご案内いたします。※ 1
- 前提知識 : RT ミドルウェア、RT コンポーネントを理解し、C++又は Python の知識があること
- 講習準備 : 各自 PC (Windows) に必要ソフトウェア※2 をインストールし持参願います。
- お問合せ : ご不明点がございましたら、下記担当までお問合せ願います。  
会津大学 RT ミドルウェア講習会事務局（株）FSK 内）担当 : 荒川 弘栄  
TEL 080-6047-5306 又は(株)FSK TEL 0246-27-1222 まで  
Mail [rtc-fukushima@fsk-brain.co.jp](mailto:rtc-fukushima@fsk-brain.co.jp)

※ 1 RTC ライブラリふくしま : <https://rtc-fukushima.jp/>

※ 2 必要なソフトウェアの情報は申し込み後、申込者にメール等でご案内します。

|                     | 開催日時                  | 開催場所        | 内容                                  |
|---------------------|-----------------------|-------------|-------------------------------------|
| <b>RT ミドルウェア講習会</b> |                       |             |                                     |
| 初級                  | 8月25日(金)<br>(終了)      | 南相馬市：ゆめはっと  | OpenRTM の概念や作成方法などを解説しながらロボットを動かします |
| 中級                  | 9月29日(金)<br>(今回)      | 郡山市：日本大学工学部 | 自分でプログラムを作成しセンサーを使いながらロボットを動作させます   |
| 上級                  | 12月14日(木)<br>~15日(金)※ | 会津若松市：会津大学  | 簡単なロボットの設計～プログラミング～動作までの一連の流れを学習します |

### 平成 29 年度開催の講習会

※上級の日程は現在調整中です。

講習会の内容、前回の様子

#### 座 学：EV3 の概要と実習の内容説明

EV3 と EV3 用コンポーネントについて説明します。また、実習に必要な EV3 の情報などについて説明をしました。

#### 実習 1：基礎 EV3 のセンサーを使用した自動走行

超音波センサーで障害物を検知し、障害物を避けて進むシステムを作成します。システムを作成しながらコンポーネントを作成するにあたっての基礎的な知識を学びます。



#### 実習 2：応用 コントローラーで EV3 を操作

超音波センサーの他にタッチセンサー、カラーセンサーを追加し障害物を避けて進むシステムを作成します。また、カメラを付け、コントローラーで遠隔操作するロボットを作成することもできます。

