復興知プロジェクト ロボット講習会 in 南相馬

中村啓太 会津大学 復興支援センター 2018/11/17



💠 プログラムとは

Pythonプログラミングの基礎

◆ OpenRTM-aistのプログラミングの流れ

◆ OpenRTM-aistによる操作

◆EV3の動かすためのプログラム

◆本日の課題

講習会目的

◆プログラミングの基礎を学ぶ(Python)

◆ RTミドルウェアを使用して、自由自在にロボットを動かす

◆ 自由自在にロボットを動かす

◆ 仕様に沿ってプログラムを作成する



プログラム

EV3

プログラムとは?

◆ コンピュータへの命令を記述したもの

◆コンピュータはこのプログラムに沿って動いている



プログラムの動かし方

◆ プログラムを使えば、コンピュータを動かすことができる

◆コンピュータは機械語(1と0の羅列)しか理解できないので、 人間の言葉はコンピュータに命令をするプログラムとならない



人間は「0」と「1」のみで表現する機械語で話すことはできない

プログラミング言語

◆ プログラミング言語は機械語に変換することが可能

◆ プログラミング言語は人間にもわかりやすい



プログラミング言語の種類

◆プログラミング言語は現在たくさんの種類がある
◆各プログラミング言語には独自の特徴がある

◆ プログラミング言語の例

◆ C言語: OSや組み込み系でよく使用されている言語

✤ Python: AI分野でよく使用され、文法が比較的簡単な言語

✤ Javascript:動的webサイト作成でよく使用されている言語

Pythonの概要

プログラミング言語

◆コードがシンプルで、読みやすさ・書きやすさを重視した設計

◆様々なOSに対応 (Windows, macOS, Unix, Linuxなど)

◆アプリケーション(SNSなど)、人工知能、ロボットなど、 幅広い開発分野で利用



◆ この資料が対象とするバージョンは2.7.x系

◆ 最新のバージョンは3.7.x系(2系と3系は互換が無い)

対話モードの起動・終了方法

✤ Pythonでプログラムを実行する方法は2通りある

1. 対話モードで、直接コードを記述して実行する

2. ファイルにコードを記述し、読み込ませて実行する

◆対話モードとは、簡単にPythonプログラムを実行する環境

◆対話モードの起動は、「スタートメニュー」→「アクセサリ」 →「コマンドプロンプト」を起動後、コマンドプロンプトで python と入力して「Enter」キーを押す

◆対話モードの終了は、コマンドプロンプトでquit()と入力する

対話モードの起動・終了方法

◆ Pythonでは # 以降はコメントとなる

python # 対話モードの起動

Python 2.7.15 (default, Jun 17 2018, 12:46:58)

[GCC 4.2.1 Compatible Apple LLVM 9.1.0 (clang-902.0.39.2)]
on darwin Type "help", "copyright", "credits" or "license"
for more information.

>>>

対話モードの終了

>>> quit()

対話モードでの数式実行

- ◆対話モードで簡単な数式を入力し実行することで、 数式の計算結果が表示される
- >>> 2 + 2
- 4
- >>> 4 / 2
- 2
- >>> 2 / 4
- 0 # 整数同士の場合,除算結果も整数
- >>> 2.0 / 4
- 0.5 # どちらかが小数の場合,除算結果は小数

対話モードでの数式実行

◆計算の順番は、数学の数式と同様

◆ 丸括弧() → 乗除計算 → 加減計算の順序で行う

>>> (1 + 5) / (2 + 3)1 # (1 + 5) / (2 + 3) = 6 / 5 = 1

>>> 1 + 5 / 2 + 3

6 # 1 + 5 / 2 + 3 = 1 + 2 + 3 = 6

◆計算順番さえ分かれば, 簡易電卓として使用可能

演算子,変数,標準入出力, プログラム実行

Pythonの代数演算子

演算子	意味	使用例	結果例
+	加算	7 + 3	10
_	減算	7 - 3	4
*	乗算	7 * 3	21
/	除算	7 / 3	2
%	剰余	7 % 3	1
**	累乗	7 ** 3	343
//	切り捨て除算	7.0 // 3	2.0

Pythonで文字列を扱う

◆シングルクォーテーション(')か、ダブルクォーテーション(")を 使用して、入力したい文字列を囲む

◆どちらの記号を使っても問題ないが、前後の囲む記号は 統一すること

>>> **'xyz'** 'xyz' # 文字列

◆文字列同士は、"+"演算子で繋げることができる >>> 'xyz' + '123' 'xyz123'



◆ コマンドプロンプト上に演算結果や文字列を標準出力するには、 printメソッドを使用

```
>>> print(2 * 3)
```

```
6
```

```
>>> print('abcdef')
```

abcdef

```
◆キーボードから標準入力するには、inputメソッド、
もしくはraw_inputメソッドを使用
```

```
◆ inputメソッドは数値入力、
raw_inputメソッドは文字列入力で使用
```

標準入力の注意点

- ◆ inputメソッドを使用し、標準入力されたデータが 文字列の場合、バージョンによってはエラーが発生
- ◆ raw_inputメソッドを使用し、標準入力されたデータが 数値の場合、エラーが発生
- >>> input() + 10
- 60 # キーボードで数値を入力する

70

>>> **raw_input() + 'abc'** xyz # キーボードで文字列を入力する 'xyzabc'

Pythonにおける基本的データ型

データ型	例
整数 (int)	0, -12, 345, …
小数 (float)	0.1, 2.3, -4.5,
文字列(string)	'ABC', "123", 'a1b2c3', ···
真偽値 (boolean)	True, False

データ型とキャスト

- ◆ データ型を変換するキャストメソッドが存在する
 - ◆小数から整数に変換した場合、小数点以下の情報が消える
- >>> float(5)
- 5.0 # 整数から小数にキャスト
- >>> int(1.5)
- 1 # 小数から整数にキャスト
- >>> str(5)
- '5' # 整数から文字列にキャスト
 >>> int('15')
- 15 # 文字列から整数にキャスト

Pythonプログラムの実行

◆ファイルにコードを記述し、読み込ませて実行する

◆ テキストエディタを使用して、「.py」ファイルを作成

♦ pyは拡張子

◆端末上で『python ファイル名.py』と入力し実行

print('Hello World')

hello.py

python hello.py Hello World # 実行結果

> ファイルを作成して, 端末上で実行する

テキストエディタの導入

◆ サクラエディタ: <u>https://sakura-editor.github.io/</u>

- 🗆 🗙 🚆 D:¥ssrc_2003-08-10¥sakura_corc¥CProcessFactory.cpp - sakura 1.4.2.0 ファイル(E) 編集(E) 変換(C) 検索(S) ツール(D) ウィンドウ(W) ヘルプ(H) 🕒 🖾 🗄 🖓 🐢 🐖 🕪 🖏 🗣 歳 🐹 픓 🔂 🛰 🌆 🖓 🐫 🏥 <u>9... ... 1... 1... 2... 2... 3... 4... 4... 15... 16... 17... 18... 18... 19... 19... 11</u> 154 bco CFrocessFactory::StartControlProcess(): 155 {++ 156 MY_RUNNINGIINEK(cFunninglimer."StartControlProcess"); + 157 //^ プロセスの起動↔ 158 PROCESS_INFORMATION P; ** 15.9 STARTUPINFO s; -160 161 s.cb = sizeof(s);↔ 162 s. IpReserved = NULL: 4 163 104 s. IpDesktop = NULL; ** 165 s.lpTitle - NULL; ↔ 166 167 s.cwFlags = STARTF_USESHOWW]NDOW;↔ 168 e.wShowWindow = SW_SHOVDEFAULT;↩ s.cbReserved2 = 0; 🛀 10.9 s.lpReserved2 - NULL;↔ 17.0 171 172 TCEAR szCodl ineBuf [1024]: ^ //^ コマンドラインe TCFAR szEXE[WAX_PATH + 1]; // アプリケーションパス名H 173 174 TCLAR szDir[MAX_PATH + 1]; // ディレクトリバス名。 175 176 ::GetMoculeFileName(::GetModuleHandle(NULL), szEXE, sizeof(szEXE));4 177 :::wsprintf(_szCmdLineBuf, _I('%s -NOWIN'), s⊽EXE_);↩ 178 ::Ce:SystemDirectory(szDir, sizeof(szDir));4 17.9 180 if(0 == ::CreateFrocess(szEXE, szCmdLineBuf, NULL, NULL, FALSE,↔ 181 CREATE DEFAULT ERROR MODE. NULL, szDir, ks, kp))¦↔ 2 3 挿 172 行 10 桁 | CRLF | 20 SJIS

日本語の取り扱い

- ✤ Python2系で、日本語が含むプログラムを実行する際には、 最初の行に文字コードを指定するマジックコメントを記述
- ◆この講習では、文字コードをUTF-8として扱うため、 以下の1行を最初に記述

-*- coding: utf-8 -*-

-*- coding: utf-8 -*print('テスト')

test.py

python test.py テスト # 実行結果

> ファイルを作成して, 端末上で実行する

ここまでのまとめ演習1

◆100円の商品を5つ、300円の商品を2つ購入しました 消費税を8%としたときの値段を出力する プログラム(q1-1.py)を作成せよ

◆以下のような文字列を出力するプログラム(q1-2.py)を作成せよ xxxはキーボードから入力した任意の文字が入ることとする

Hello, xxx

まとめ演習1の解答例

◆100円の商品を5つ、300円の商品を2つ購入しました 消費税を8%としたときの値段を出力する プログラム(q1-1.py)を作成せよ

print(int((100 * 5 + 300 * 2) * 1.08))

◆以下のような文字列を出力するプログラム(q1-2.py)を作成せよ xxxはキーボードから入力した任意の文字が入ることとする

print('Hello, ' + raw_input())



- ◆ 数値や文字列に付ける名札のようなもの
- ◆ 変数は自由に付けられるが、以下のルールがある
 - ◆英数字,アンダースコア(_)のみ使用可能
 - ◆数字から始まらないこと(英字,アンダースコアはOK)
 - ◆英字の大文字と小文字は区別される(ABCとabcは別の変数)
 - ◆予約語(Pythonで文法で定義されている単語)は使用不可 (if, for, andなど)

◆大文字やアンダースコアで始まる変数名は避ける

◆ 規則上問題はないが、一般的には使用されない

変数と初期化

◆ 数値や文字列に付ける名札のようなもの

- ◆ 『**変数 = 初期値**』で変数の初期化を行う
- ◆ Pythonは動的型言語のため、初期化によって変数の型が決定
 - ◆C言語は変数の型名を決めないとエラーになる
- ◆ 『type(変数)』で、その変数の型を調べることができる



◆2つの数字や文字列の比較を行うときに使用する演算子

◆ これらの演算子は、加算や減算の代数演算子よりも後に計算する

演算子	数学記号	意味
==	=	等しい
!=	¥	等しくない
<	<	より小さい
>	>	より大きい
<=	≦	以下
>=	\geq	以上

論理演算子

◆2つ以上の条件を組み合わせ、真偽を判定する演算子

◆ not:論理否定(Trueの場合:False, Falseの場合:True)

✤ and:論理積(両方がTrueの場合:True,それ以外:False)

◆ or:論理和(一方がTrueの場合:True,それ以外:False)

✤ not, and, orの順番で演算する

not条件式	結果
not True	False
not False	True

and条件式	結果
True and True	True
True and False	False
False and True	False
False and False	False

or条件式	結果
True or True	True
True or False	True
False or True	True
False or False	False

比較演算子と論理演算子

◆比較演算子は真偽の判定結果を返すので、論理演算子と 組み合わせて使用可能

◆4 < 5 は真偽値ではないが,式を評価すると真偽値(True)となる

```
>>> (4 < 5) and (5 < 6)
True  # True and True
>>> (4 < 5) and (9 < 6)
False  # True and False
>>> (1 == 2) or (2 == 2)
True  # False and True
```



◆ 演算と代入を同時に行う演算子 (演算した結果を代入する)

演算子	使用例	意味
+=	i += 1	i = i + 1
-=	i -= 2	i = i - 2
*=	i *= 3	i = i * 3
/=	i /= 4	i = i / 4
%=	i %= 5	i = i % 5
**=	i **= 6	i = i ** 6



条件分岐

◆ 論理式を条件式とみなし、if文を利用することで、 条件によって処理を分けるプログラムを作成可能

◆条件式は常にひとつの真偽値(TrueかFalse)に評価される



条件分岐の例:

80点以上ならスコアAと表示

700円以上ならくじを引く

20km以上40km未満なら中距離

コードブロック

- ◆ 条件分岐処理は1行以上のひとまとまりのコードブロックで表現
- ◆ Pythonでは、コードを字下げ(インデント)することで コードブロックを作成可能
 - ◆字下げ:行の先頭にいくつかのスペースを入力すること
 - ◆ Pythonは字下げを判断して、プログラムを実行
 - ◆ ブロック化がきちんとできていない場合, プログラムが意図した動作をしない(エラーもなる)
 - ◆「Tab」キーを押すことで、指定したスペース数を入力する
 - ◆ 日本語の全角スペースを入力しないように注意

✤ifの条件式がTrueの場合, if文に続くブロック内の処理が実行

◆条件式がFalseの場合, ブロック内の処理はスキップ

if 条件式:

Trueのときの処理

x = input()
if x % 2 == 0:
 print('Even number')

【if文の記述方法】 コロン(:)を忘れずに記述する

偶数判定プログラム例

コードブロックの違いによる変化

◆ifの条件式がTrueの場合,if文に続くブロック内の処理が実行

◆条件式がFalseの場合, ブロック内の処理はスキップ


if-else文

◆if-else文は、ifの条件に応じて実行される処理が異なる
 ◆条件式がTrueの場合、if文に続くブロック内の処理が実行
 ◆条件式がFalseの場合、else文に続くブロック内の処理が実行

if 条件式: # Trueのときの処理 else:

Falseのときの処理

```
x = input()
if x % 2 == 0:
    print('Even number')
else:
    print('Odd number')
```

【if-else文の記述方法】 コロン(:)を忘れずに記述する

偶数奇数判定プログラムの例

if-elif-else文

◆elif文は,複数の条件分岐(if,else以外の処理)で使用する

◆C言語などの「else if」に相当する

◆if文や他のelif文に続けて記述する

if 条件式1:

条件式1がTrueのときの処理

elif 条件式2:

条件式2がTrueのときの処理

else:

条件式1と条件式2が両方Falseのときの処理

【if-elif-else文の記述方法】 コロン(:)を忘れずに記述する

ここまでのまとめ演習2

◆ 整数を入力して、その値が正の値かどうかを判定するプログラム (q2-1.py)を作成せよ

◆5を入力すると「Positive」, 0を入力すると「Not positive」と出力する

◆ 西暦(整数)を入力して、その西暦がうるう年かどうかを 判定するプログラム(q2-2.py)を作成せよ

◆「400で割り切れる年はうるう年である」、「100で 割り切れて、400で割り切れない年はうるう年ではない」、 「4で割り切れて、100で割り切れない年はうるう年である」

◆ 2000を入力すると「Leap year」, 2001を入力すると「Not leap year」と出力する

```
q2-1.py解答例
```

```
num = input()
if(num > 0):
    print('Positive')
else:
    print('Not positive')
```

```
python q2-1.py
5 # キーボード入力
Positive # 出力結果
python q2-1.py
0 # キーボード入力
Not positive # 出力結果
```

q2-2.py解答例

```
year = input()
if(year % 400 == 0 or (year % 4 == 0 and year % 100 != 0)):
    print('Leap year')
```

else:

print('Not leap year')

python q2-2.py 2020 # キーボード入力 Leap year # 出力結果 python q2-2.py 2018 # キーボード入力 Not leap year # 出力結果



メソッドの定義

- ◆いくつかの処理が機能として1つにまとまっているもの
- ◆ 『def メソッド名():』と記述し、処理をブロック内に記述
- ◆ メソッド名は自由に命名できるが、どのような処理をする メソッドなのかがわかるように命名する方が良い
- ◆メソッド名を使用することを『メソッドを呼び出す』といい、 『メソッド名()』と記述することで呼び出すことができる
- ◆プログラムの実行がメソッド呼び出しに到達すると、 そのメソッドの先頭行に移動して、メソッド内の処理が終わると メソッド呼び出し元の行に戻り、後続処理を実行

引数ありメソッドの定義

◆メソッドを作成する際に、メソッド定義の丸括弧()内に、 変数名を記述することで、引数ありメソッドを作成可能

-*- coding: utf-8 -*-

```
# Helloを出力するprintHelloメソッド
def printHello(name):
# メソッド内で変数nameを使用可能
print('Hello, ' + name)
```

n = raw_input() # 文字列を入力 printHello(n) # メソッドの呼び出し

戻り値のあるメソッドの定義

◆メソッドで処理した結果を呼び出し元で使用したい場合、 return文を使用(この値をメソッドの戻り値と呼ぶ)

```
# -*- coding: utf-8 -*-
```

```
# 2つの引数の和を返すgetAdd2メソッド
def getAdd2(num1, num2):
return num1 + num2 # 和を返す
```

```
a = input()
b = input()
print(getAdd2(a, b)) # メソッドの呼び出し
```

ここまでのまとめ演習3

◆身長と体重を引数に与え、BMIの値を返すメソッドを作成

◆ プログラム名: q3.py

◆メソッド名:calc_BMI(height, weight)

◆ 変数heightは身長[m]の値を、weightは体重[kg]の値を格納する
 ◆ BMIの値は体重を身長の2乗で割ることで求められる

q3.py解答例

-*- coding: utf-8 -*-

def calc_BMI(height, weight):
 return weight / (height ** 2)

h = input() # 身長(単位は[m]) w = input() # 体重(単位は[kg])

print(calc_BMI(h, w))

python q3.py	
1.7	# 身長
65	# 体重
22.491349481	# BMI出力結果

OpenRTM-aistの 開発の流れ







RTC雛形 + コアロジック = RTコンポーネント

RTC作成例 | この講習会の場合

в вто выни	folipse 500				
77-01493 558492 5	127-1-79 00:200	プロジェットの 単位的 からりかゆ マアント			
📑 🖩 🖻 🖬	Q	≁• ∦-¶-≎⇒-≎-			🗄 🏄 PATU Bullier 🔐 "
1 ~ 1 ~ E	> McDuilder 13				- 0
🖬 🛱 T	**				-
🛱 🚑 Flip	2 7	Charle Baselik		- Mal	
N7G.X1	OTHER CODIES	11/2 - 11/2 の時間の目的にはな。		#71-4-31	STT - R - R - HAUSTON SALAR
	+121-4-6	fib			IDARGIN-AUNO-U-
	もジョール構築に	Ho made component		セジュール情報。	NTエルポーネントが優勢する機能の利
	49-0401	100		13-201	NSC山と中の使用できます。 NTエンボーネントのミーラに人物意味
	+2.52	AET		10.52	いるこののは数字に形式する方して
	*691-607.01	Gategory	×		NOCELE WIREHET SAY.
	二ポーネント型:	STATE	3	\$21~\$39 3 0	ローエーボーキントのコナゴルを入力した 個別的にたく特全な工業のとデクト
	757(0742)	MAKON	¥	おけーおい間を	使用できな文字に、アルファイット、8 パゴンボーネントが発生後回します。
					-STATIC BURK EST/PERCIN
	204-404-80	DetoFlow FSN MultiNode		1000 - 100 - PA	COMMUNE OF CONTRACTOR
	意入行23552歴	(I		7974071E	PERLUCT RYALATE SOL
	30(952)	Periodic Evenusion Content	1		机相关机构 不已和能数
	実行 周榮:	co		エバラネント推測に	Catarload Congreent BURNING
			<u>^</u>		· Banta Dista Machine 再読行配慮 · Nurti Mode: マルタモード型ドロロ
	88.		1	最大化に見たい酸	生成可能なべいなどの動物程度しま
	ST: Tes		_	和叶图网:	■日本でもことにない。 下いたースンドアランへの意味行き取け 単
	1 Mai: 1759-0-9-1	P. Adv. E. H. Park, J. Turnett also have been de-	たた 全体 読み	100	1
	100 107-071	Contribution all moderness and to make	201 818 414	1.0018	=
	M PROVING 15				
		Treiginal image		lised image	•
			Ир		
	L				

テキストエディタで、 Pyhtonの雛形コードに ロジックを書き込む

RTCBuilderで、 コンポーネントを設定し, Pythonの雛形を生成

B 📽 🗄 🚰 🧿 M 🛞 🐘 🖗 💩 👯 🚮 🗱 🗱 👪 154 bco CFrocessFactory::StartControlProcess(): 155 {↔ 156 MY_KUNNINGIIWEK(chunninglimer."StartControlProcess");+ 150 //^ プロセスの起動↔ 15.8 159 PRECESS_INFORMATION P; ** 160 STARTUPINFO s;s.cb = sizeof(s);↔ 162 163 s. IpReserved = NULL: 4 104 s.lpDesktop = NULL; s.lpTitle - NULL;↔ 165 166 167 s.cwFlags = STARTF_USESHOWW]NDOW;↔ s.«Show%indow = S% SHOWDEFAULT;~ 168 109 s.cbReserved2 = 0; • s.lpReserved2 - NLLL;↔ 17.0 17 <u>TCFAR szCurd ineBuf[1024]:^ //^ コマンドラインゼ</u> TCFAR szEXE[MAX_PATH + 1];^{*} //^ アプリケーションパス名当 TCFAR szDir[MAX_PATH + 1];^{*} //^{*} ディレクトリパス名の 172 173 174 175 ::Ge:MoculeFileName(::GetModuleHandle(NULL), szEXE, sizeof(szEXE));↔ ::wsprintf(szCmdLineBuf, _1('%s -NOW1N'), szEXE);↔ 17.6 177 178 ::CetSystemDirectory(szDir, sizeof(szDir));4 179 180 if(| == ::CrewteFrocess(szEXE, szCmdLineBuf, NULL, NULL, FALSE,↔ CREATE DEFAULT ERROR MODE. NULL, szDir, ks, kp)){↩ 181 2

📱 D:¥ssrc_2003-08-10¥sakura_corc¥CProcessFactory.cpp - sakura 1.4.2.0

ファイル(E) 編集(E) 変換(C) 検索(S) ツール(D) ウル(や)(W) ヘルプ(H)

172 行 10 桁 GRLF 20

RTコンポーネント作成の仕方

RTC雛形の作成

RTCBuilder

◆ RTCフレームワークを作成するためのソフトウェア

◆ コンポーネント名

- ◆ 使用コールバックメソッド
- ◆ データポート名
- コンフィギュレーション

◆ 使用言語

RTC Builder - Test/RTC.xml - Eclipse	e SDK			-		-			
ファイル(F) 編集(E) ナビゲート(N)	検索(A) プロジェクト	ト(P) 実行	〒(R) ウィンド	^に ウ(W) ヘルフ	[†] (Н)				
🖻 • 🖩 🕼 🛎 🛃 💊 • 🛷 •	[<u>k</u> + k + k ←	• • • •	•			クイック・ア	クセス	😰 🖏 Java 👔 RTC	Builder
😫 パッケージ・ 🛛 🗖 🕨 🔊	Test 🛿								
E 🔄 🏹	基本								
, D lok	RT-Component Ba	asic Profil	le					▼ ヒント	
	このセクションではRT:	コンポーネ	シトの基本情報	最を指定します。				モジュール名:	RTE
	*モジュール名:	ModuleN	lame						この = 使用
1.2	モジュール概要:	ModuleD	Description					モジュール概要:	RTE
	*バージョン:	1.0.0							ASC
	*ベンダ名:	VenderN	lame					バージョン:	RT: x.y.z
	*モジュールカテゴリ:	Category	У				•	ベンダ名:	RTE
	コンポーネント型:	STATIC					•	モジュールカテゴリ	: RT=
	アクティビティ型:	PERIODI	IC				•		選択 使用
	コンポーネント種類:	🔽 Data	Flow FSM	MultiMode	e			コンポーネント型:	RT= • S
	最大インスタンス数:	1							·0 ·0
٠.		·	III						•
基本	本 アクティビティ デー	ータポート	サービスポー	トコンフィギュ	エレーション	ドキュメント生成	言語・環境	RTC.xml	
	BuildView 🖂								
		ſ							
		L							
				м	loduleName				
🧉 🔼 🚼 🔚 🔮	•							💽 A 般	🐸 🤛 🥩 🤇

RTCBuilder | 基本

◆ コンポーネントの基本情報を入力

RT-Component Bas	sic Profile	▼ ヒント	
このセクションではRT:	コンポーネントの基本情報を指定します。	モジュール名:	RT
*モジュール名:	ModuleName]	こ使
モジュール概要:	ModuleDescription	モジュール概要:	RT
*バージョン:	1.0.0		AS
*ベンダ名:	VenderName	ハージョン:	R X.
*モジュールカテゴリ:	Category	ベンダ名:	R
コンポーネント型:	STATIC) モジュールカテゴリ:	R
アクティビティ型:	PERIODIC]	選使
コンポーネント種類:	☑ DataFlow ■ FSM ■ MultiMode	コンポーネント型:	R
最大インスタンス数:	1	1	

RTCBuilder | アクティビティ

◆ コンポーネント内で使用するメソッドを選択



プログラムの種類

◆ フロー駆動型

◆ プログラム記述通りにプログラムを上から1つずつ実行

◆ イベント駆動型プログラム

◆ イベントに対して実行される内容が変化する

◆「キーボードで入力した」、「マウスホイール動かした」、 「マウスをクリックした」などの操作がトリガーとなり 発生する事象のこと

◆ OpenRTM-aistはイベント駆動型プログラミング

OpenRTM-aistの場合

◆コールバックメソッドによるイベント駆動型プログラム

◆ プログラム中の以下のメソッド内にプログラムを記述

メソッド名	処理内容
onInitialize	コンポーネント起動時に実行し,初期化処理をする
onAcivated	コンポーネント実行時に1度だけ実行する
onExcute	コンポーネント実行時に周期的に実行する
onDeactivated	コンポーネント停止時に1度だけ実行する
onError	コンポーネントがERROR状態のときに周期的に実行する

OpenRTM-aistの場合

◆コールバックメソッドの起動タイミング



OpenRTM-aistの場合



RTCBuilder | データポート

◆ コンポーネントのInPortとOutPortを設定

original_image	ポート名,	データ型,	変数名
Преоттро			-

DataPortプロファイル		* ヒント	
このセクションではRTコンポーネ *ポート名 (InPort)	ネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。 Add *ポート名 (OutPort)	データオ Add	ぱート:RT⊐ デー InPo
	Delete	Delete InPort :	RTコ 他のF
		OutPort	
Detail		Outron	他の
Detail このセクションではデータポート 上のデータポートを選択すると、 ポート名:	毎の概要を説明するドキュメントを記述します。 それぞれのドキュメントが記述できます。	ポートネ	他のI 3:デー/ ポー ポー ASCI
Detail このセクションではデータポート たのデータポートを選択すると、 ポート名: *データ型 Img::CameraDevi	毎の概要を説明するドキュメントを記述します。 それぞれのドキュメントが記述できます。	ポート4 データ型	は、 他の 子: デー・ ポー ポー ASC ご ご デー・ イ ー イ の 「 デー・ パー ス ー ・ ポー ー イ の 「 ー・ パー ー イ ー の 「 ー・」 の 「 の ー・」 の 「 の 「 つ・」 の 「 の 「 つ・」 の 「 の 」 の 「 つ・」 の 「 の 」 の 」 の 」 の 」 の 」 の 」 の 」 の 」 の

RTCBuilder | データポート

◆データポートで宣言した変数とポート名は Pythonプログラムでは以下の名前で使用できる

InPortポート名	selfポート名In
InPort変数名	selfd_変数名
OutPortポート名	selfポート名Out
OutPort変数名	selfd_変数名

◆ 例として以下のようになる

OutPortポート名:Vel	selfVelOut
OutPort変数名:Value	selfd_Value

RTCBuilder | コンフィギュレーション

RTSystemEditorで変更可能な外部パラメータの設定

DT Component Cor	Founction Parameter Definitions	LA.
KI-Component Cor	inguration Parameter Delimitions	▼ E 21
このセクションではRT:	コンポーネントのコンフィギュレーション・パラメータを指定します。	Config.
*名称		Add elete パラメ
		データ
Detail	コンフィギュレーション・パラメータの詳細情報を指定します。	デフォ
このセクションでは各コ		亦数夕
このセクションでは各コ ペラメータ名:		2011
このセクションでは各コ ペラメータ名: *データ型 short		¥位:

RTCBuilder | コンフィギュレーション

◆FlipCompで使用したコンフィギュレーション

	0	riginal_imagefliped_image		Type Name	FlipCor
		FlipComp0		Description	FlipCor
				Version	1.0.0 X
connigun	R	RTSystemEditor +	· (外部) から		
	┑╲╷┿╝╴╶┷╲╲	\downarrow \Box \Box \Box \Box \Box \Box $=$			7
	コンハーイン	「下内のノロクラ	7ム内の個を変更	きし くいる	5
default					
ConfigurationS	Set : default				
flipMode	. 1		01		
	0-1	00			
					Y.
					T Annha

RTCBuilder | 言語・環境

◆ コンポーネントの使用プログラミング言語を設定



RTCBuilder | 基本

◆ 基本タブのコード生成を押すと入力した情報によりRT雛形が 生成される



58

rtc.conf
RTC.xml

RTC.xml201811102039

Pythonファイルを編集

◆基本タブのコード生成を押すと入力した情報によりRT雛形が 生成される



生成されたPyhtonファイルを エディターで開いて編集をする

Pythonファイルの編集場所

✿ RTCBuilderで使用を選択したメソッドはコメントが 外れているのでその中に処理を追加する

def onActivated(self, ec_id):

この部分にプログラムを追加 ## return RTC.RTC_OK

def onDeactivated(self, ec_id): ## この部分にプログラムを追加 ## return RTC.RTC_OK

def onExecute(self, ec_id):

この部分にプログラムを追加 ## return RTC.RTC_OK

他のRTコンポーネントから受取

��例)FlipComp

- # InPortに値があるか確認 if self._original_imageIn.isNew(): data = self._original_imageIn.read() # 値読み込み
- ◆isNew():新しい値を受信しているか確認する

✤ read():新しい値を読み込む

- ◆ 読み込んだ値を戻り値として格納する
- ◆ read()の前には、必ずisNew()で値を受信しているかを 確認する必要がある(値がない状態でread()した場合、 値が存在しないためエラーになる)

他のRTコンポーネントへの値渡し



��例)FlipComp

self._fliped_imageOut.write()

◆write():OutPortの変数を出力

EV3について

LEGO MINDSTORMS EV3

◆マサチューセッツエ科大学と共同開発されたロボティクス製品

◆教育用二輪移動ロボット

◆ジャイロ,カラー,タッチセンサなど多くのセンサを持つ

◆Java, C++, Pythonなど多くの言語で動かすことが可能



EV3活用事例





◆教育研修



◆ プログラミング教育

💠 ロボットコンテスト



World Robot Olympiad






超音波センサ





タッチセンサ

カラーセンサ



◆ 超音波を発信し,その反射波を読み取るまでに 要した時間により距離を測定するセンサ



- ◆ 距離計測可能範囲:3cmから250cm
- ◆距離計測精度:±1cm



タッチセンサ

◆前面にあるボタンが押されたかどうか検知するセンサ

◆ 性能

◆スイッチオン:1,オフ:0

ネイッチ可動域:約4mm



カラーセンサ

◆ 表面の色を検知することが出来るセンサ

◆ 性能

◆ 検出カラー数:

◆8色 (無色,黒,青,緑,黄,赤,白,茶)



OpenRTM-aistによる操作

EV3制御用コンポーネント概要

◆ モータの制御やセンサーの値を取得

InPort

✤ EV3の速度の値を入力

◆この値によってEV3のモータが動く

OutPort

◆ EV3に接続されたセンサーの値を出力



InPort(vel)

◆入力vel, データ型:RTC.TimedVelocity2D

◆ 速度の値を受け取る

◆ EV3はこの値を使用し、モータを回転させることによって移動

◆ 入力する速度はメートル単位で入力

◆ 値を入力するとその値でモータを回転し続ける

RTC.TimedVelocity2Dについて

◆ RTC.TimedVelocity2Dは構造体で以下の変数を持つ

型名	変数名	意味
RTC.Velocity2D	data	速度データ
RTC.Time	tm	タイムスタンプ ※今回は使用しません

✤ RTC.Velocity2Dは構造体で以下の変数を持つ

型名	変数名	意味
Double	VX	並進速度(前方)[m/s]
Double	vy	並進速度(横方)[m/s]
Double	va	角速度[rad/s]

RTC.TimedVelocity2Dの使い方

◆ 以下の様に値を代入する

self._d_vel.data.vx = 0.04

self._d_vel.data.vy = 0.01

self._d_vel.data.va = 0.02

OutPort(ultrasonic)

◆出力ultrasonic、データ型:RTC.RangeData

◆ EV3に接続された超音波センサーの値を出力

◆ 障害物までの距離を測定

◆出力される値はメートル単位で出力

RTC.RangeDataについて

◆ RTC.TimedVelocity2Dは構造体で以下の変数を持つ

型名	変数名	意味
<pre>sequence<double> RangeList</double></pre>	ranges	距離の値[m]
RangerGeometry	geometry	スキャンデータが測定されたときの レンジャーの形状(※今回は使用しません)
RangerConfig	config	スキャンデータが測定されたときの レンジャーの設定(※今回は使用しません)
RTC.Time	tm	タイムスタンプ(※今回は使用しません)

◆使用する場合、以下の様に使用する self._d_変数名.ranges[0] # double型

OutPort(color)

◆出力color、データ型:RTC.TimedString

- ◆ EV3に接続されたカラーセンサーの値を出力
- ◆出力される値は0~7の値で出力

色	無色	黒	青	緑	黄	赤	白	茶
数値	0	1	2	3	4	5	6	7

RTC.TimedString

◆ RTC.TimedStringは構造体で以下の変数を持つ

型名	変数名	意味
string	data	文字データ
RTC.Time	tm	タイムスタンプ(※今回は使用しません)

◆ 使用する場合,以下の様に使用する

if self._d_color.data == "2": # 以下処理を記述

OutPort(touch)

- ◆出力touch、データ型:RTC.TimedBooleanSeq
- ◆ EV3に接続されたタッチセンサーの値を出力
- ◆値はbool型の配列で、0番目の要素に左のタッチセンサ、 1番目の要素に右のタッチセンサの値が格納

RTC.TimedBooleanSeq

RTC.TimedBooleanSeqは構造体で以下の変数を持つ

型名	変数名	意味
sequence <boolean></boolean>	data	True(1)かFalse(0)が格納されている 配列データ
RTC.Time	tm	タイムスタンプ(※今回は使用しません)

◆ 使用する場合,以下の様に使用する

if self._d_touch.data[0] == 1: # 以下処理を記述

EV3の制御方法

EV3の制御

◆EV3用コンポーネントに入力を与えるとEV3が動作する



EV3の制御



回転速度

EV3の制御 | va = 0のとき

♦ Vx:前に進む速度

◆値がプラスのとき、両車輪は前に回転:EV3は前進

◆ 値がマイナスのとき、両車輪は後ろに回転: EV3は後退





EV3の制御 | vx = 0のとき

◆ Va:曲がろうとする速度

◆値がプラスの場合、右車輪が前に回転、 左車輪が後ろに回転(EV3はその場で左旋回)

◆値がマイナスの場合、左車輪が前に回転、 右車輪が後ろに回転(EV3はその場で右旋回)



EV3の制御

♦ $V_x > 0$, $V_a > 0$ の場合:

◆2つの速度から、各車輪の回転速度が求まり、 前進しながら左に旋回する(右車輪の方が回転速度が速い)



EV3の制御 | まとめ



各自で色々な値を入力して, どのような挙動になるかを確認すること 課題について

課題1

◆ 超音波センサを使用し,障害物を検知したら旋回する コンポーネントを作成

◆※この課題は、実習形式で皆さんと一緒に作成します





超音波センサ

超音波センサの値が 一定以下で障害物ありと判断





◆ タッチセンサを使用してセンサに 反応があれば旋回するプログラムを作成



タッチセンサ



◆ カラーセンサを使用してセンサに 反応があれば旋回するプログラムを作成

◆ この課題は手順書を見ながら自分で作成



カラーセンサ

課題2

💠 タッチセンサ



タッチセンサが押されると 障害物があると判定

◆ カラーセンサ



カラーセンサが 通常とは異なる色(ここでは赤)を 検知すると障害物があると判定