

# 機能仕様書

## GameController\_Converter

発行日 2019年9月12日  
会津大学 ロボット工学講座 関翔太

# 1. はじめに

## 1.1. 開発環境

言語、環境		バージョン
OS	Windows	Windows10
開発言語	Python	2.7.10
RTミドルウェア	OpenRTM-aist-Python	1.1.2-RELEASE
ライブラリ	Pygame	1.9.1

## 1.2. 使用機器

名称:DC Motor16002, Arduino UNO, Pololu Dual VNH5019 Motor Driver Shield ,  
Raspberry Pi 3(Model B+)

## 2. RTC構成

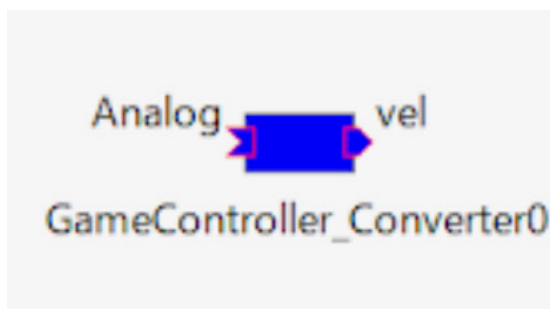
### 2.1. モジュール名

GameController\_Converter

### 2.2. 機能概要

PS4コントローラのアナログスティック値を受け取り、ロボットの車輪用の値（ロボットの中心速度、各速度）に変換する

### 2.3. コンポーネント図



### 2.4. ポート情報

A) Inport :

名称	型	説明
Analog	RTC::TimedDoubleSeq	アナログスティック値を入力

B) Outport:

名称	型	説明
vel	RTC::TimedVelocity2D	2次元速度ベクトルを出力