

HumanProtection 仕様書

名城大学メカトロニクス工学科
ロボットシステムデザイン研究室
2021 年 12 月 9 日

1. はじめに

1.1. コンポーネントの概要

本仕様書では，HumanDetectionのRTCによって得られた人の位置姿勢情報をデータポートとして受信し，安全でないと判断した場合に停止指令をデータポートとして送信する安全機能RTC(HumanProtection)を扱う．

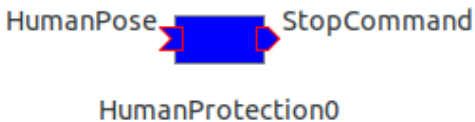
1.2. 開発環境

開発環境を以下に示す．

言語	C++
OS	Ubuntu18.04
RTM	OpenRTM-aist-2.0

2. RTC 仕様

2.1. インターフェース仕様

RTCの名称		
HumanProtection		
入力ポート		
名称	データ型	説明
HumanPose	TimedPose3D	人の位置姿勢情報を送信する
出力ポート		
名称	データ型	説明
StopCommand	TimedBoolean	停止指令を送信する