

ManipulatorControlSample 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

2020 年 12 月 10 日

1. はじめに

1.1. コンポーネントの概要

本仕様書では, MOTOMAN-GP8 の各軸の関節角度や手先位置などを CUI にて指定するサンプルコントローラ RTC である ManipulatorControlSample を扱う.

1.2. 関連文書

関連する文章を以下に示す.

| No, | 文書名 |
|-----|--|
| 1 | ロボットアーム制御機能共通インターフェース仕様書(第 1.0 版) https://realtime.sec.co.jp/robot/_downloads/interface_arm_1.0.pdf |


1.3. 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 |
| ROS | ROS melodic |

2. RTC 仕様

2.1. インターフェース仕様

| RTCの名称 | | |
|-----------------------------------|-----------------------------------|---|
| ManipulatorControlSample | |  ManipulatorControlSample0 |
| サービスポート | | |
| 名称 | インターフェース型 | 説明 |
| ManipulatorCommonInterface_Common | ManipulatorCommonInterface_Common | 低・中レベル共通インターフェース |
| ManipulatorCommonInterface_Middle | ManipulatorCommonInterface_Middle | 中レベルモーションコマンドインターフェース |

検証を行ったマニピュレータの MOTOMAN-GP8 の座標系を以下に示す.

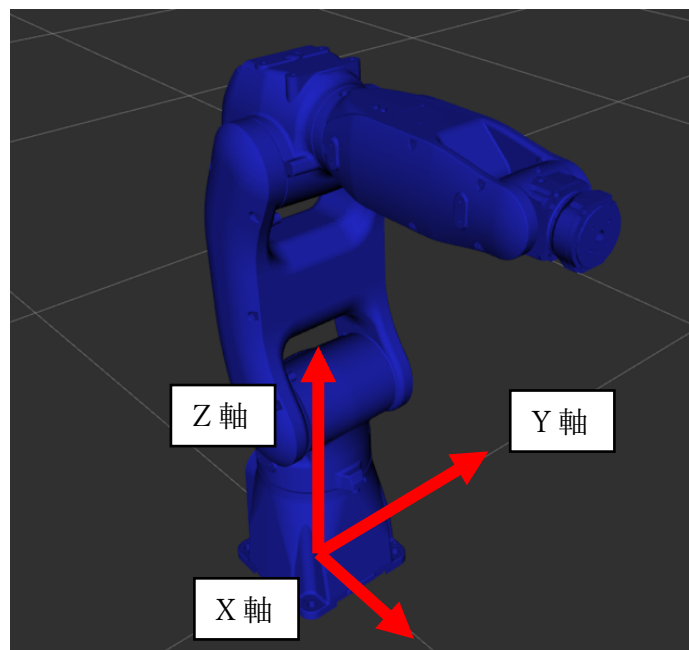


図 1 座標系