

# RTコンポーネント作成入門

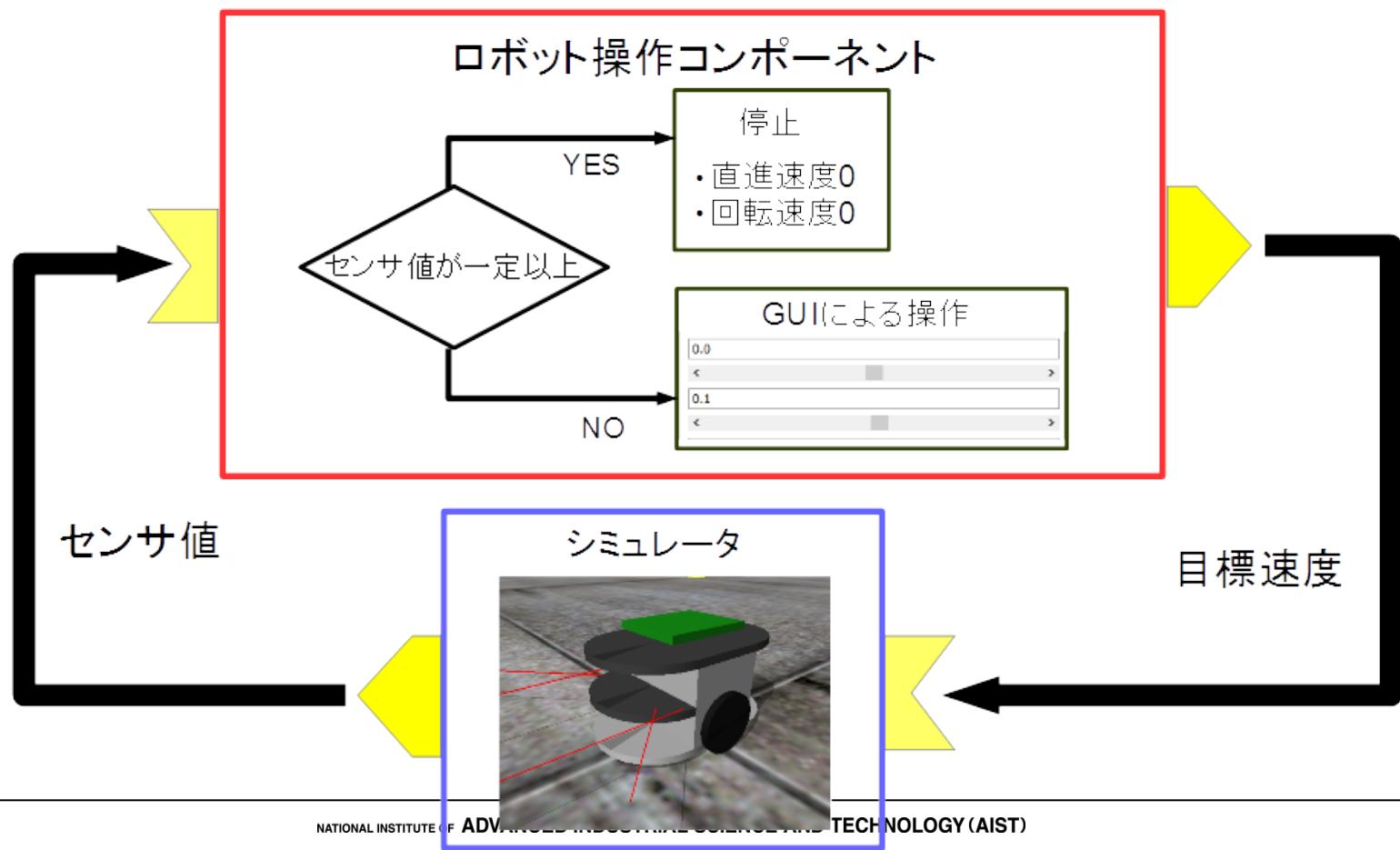
宮本 信彦

国立研究開発法人産業技術総合研究所  
インダストリアルCPS研究センター



# 実習内容

- シミュレータ上の車輪型移動ロボット(Raspberry Piマウス)の操作を行うコンポーネントの作成
  - GUIにより目標速度入力
  - センサ値が一定以上の場合に停止

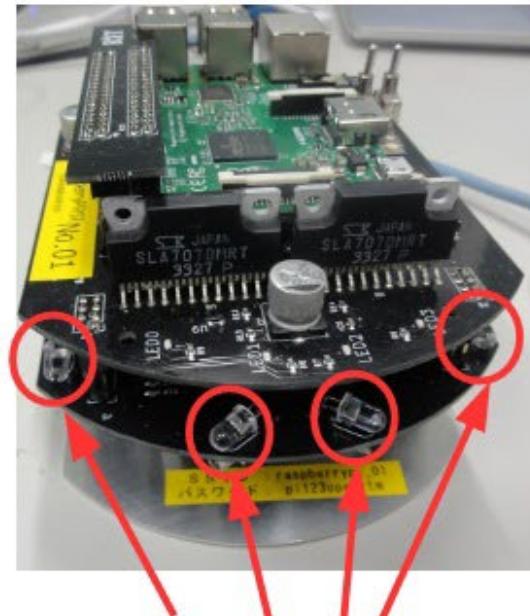


# Raspberry Piマウス概要

- Raspberry Piマウスはアールティが販売している独立二輪駆動型の移動ロボット

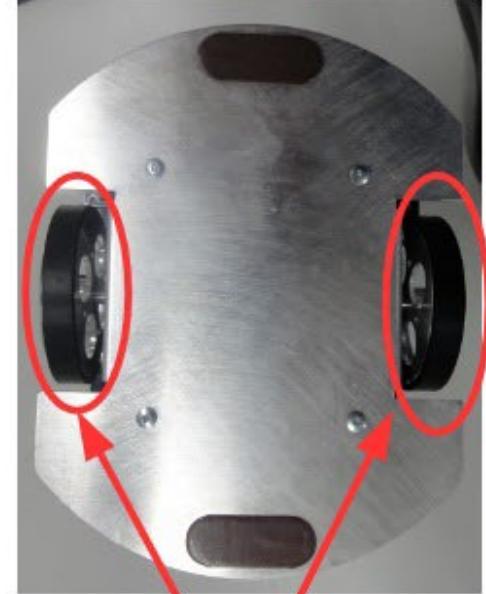


前面



距離センサ

裏面



駆動車輪

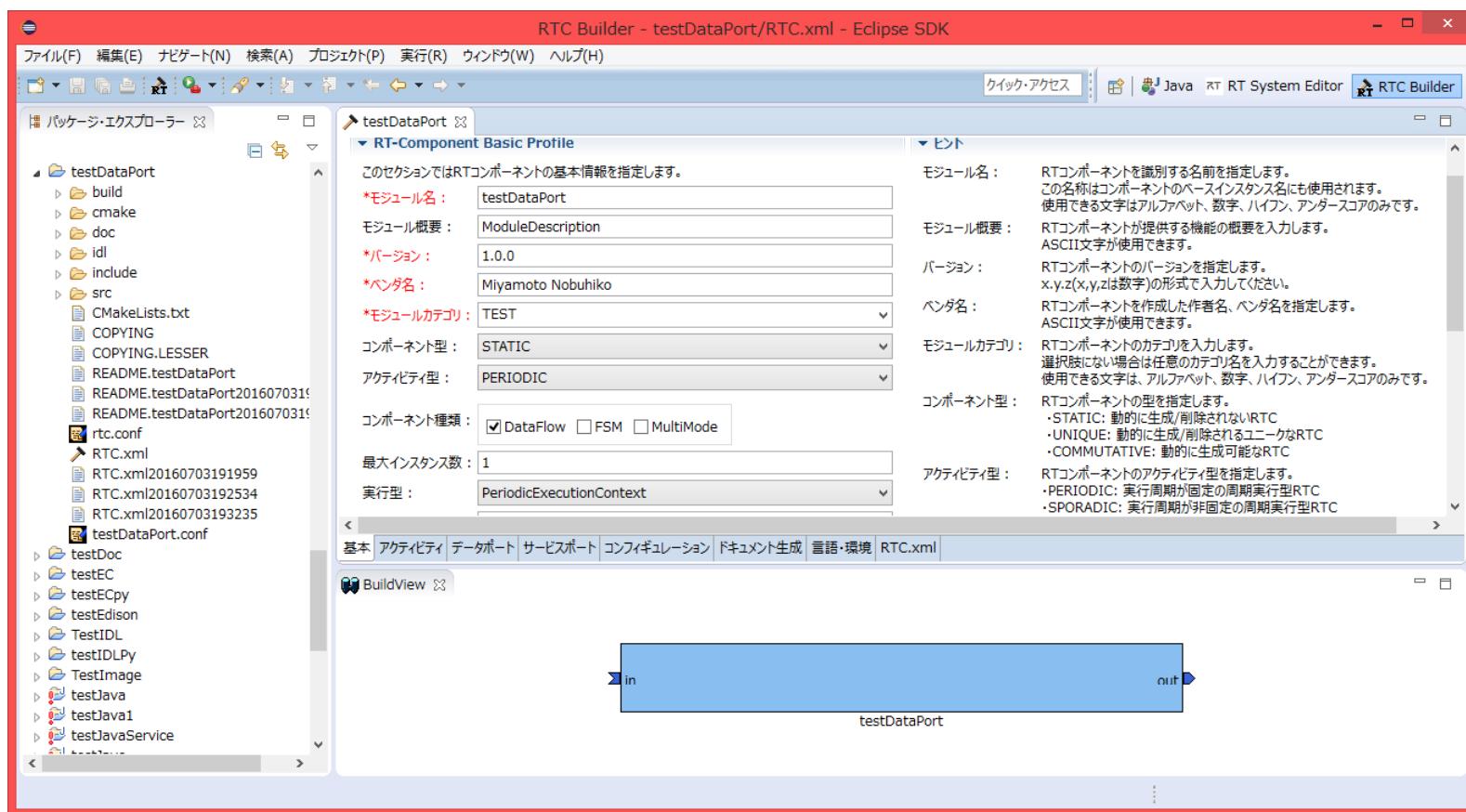
# 全体の手順

- RTC Builderによるソースコード等のひな型の作成
- ソースコードの編集、ビルド
  - ビルドに必要な各種ファイルを生成
    - CMakeにより各種ファイル生成
  - ソースコードの編集
    - RobotController.h、RobotController.cppの編集
  - ビルド
    - Visual Studio、Code::Blocks
- RTシステムエディタによるRTシステム作成、動作確認
  - RTシステム作成
    - データポート接続、コンフィギュレーションパラメータ設定

# コンポーネント開発ツール RTC Builderについて

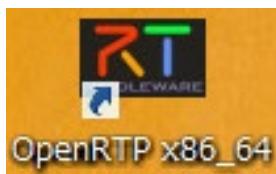
# RTC Builder

- コンポーネントのプロファイル情報を入力し、ソースコード等のひな型を生成するツール
  - C++、Python、Java、Luaのソースコードを出力



# RTC Builderの起動

- 起動する手順
  - Windows(OpenRTM-aist 2.0、1.2)
    - デスクトップのショートカットをダブルクリック
  - デスクトップのショートカットがない場合
    - Windows 10
      - 左下の「ここに入力して検索」にOpenRTPと入力して、表示されたOpenRTPを起動
  - Ubuntu
    - 以下のコマンドを入力
    - \$ openrtp2

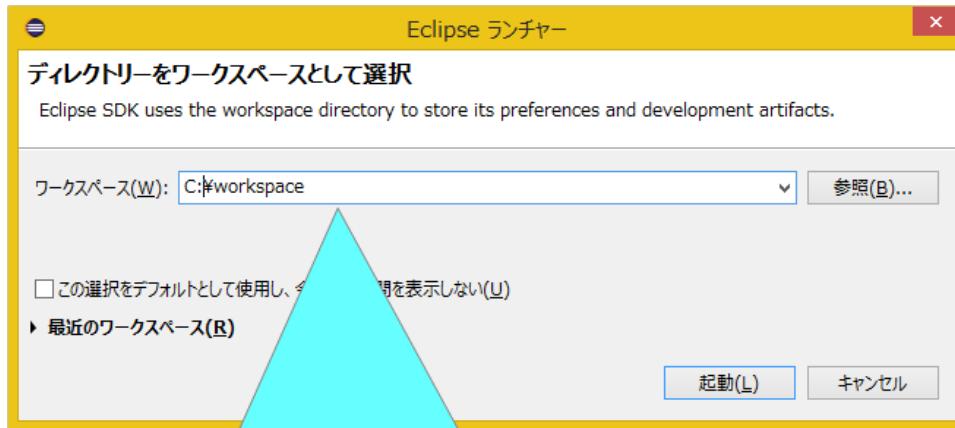


# RTC Builderの起動

- Windows 10

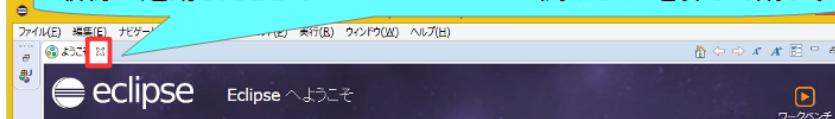


# RTC Builderの起動

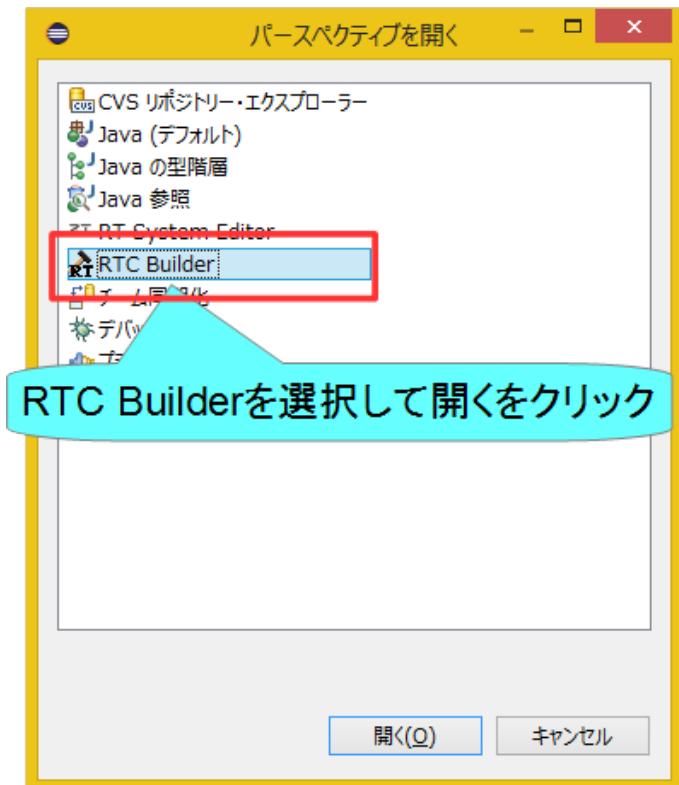
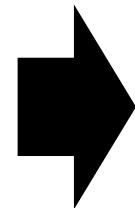
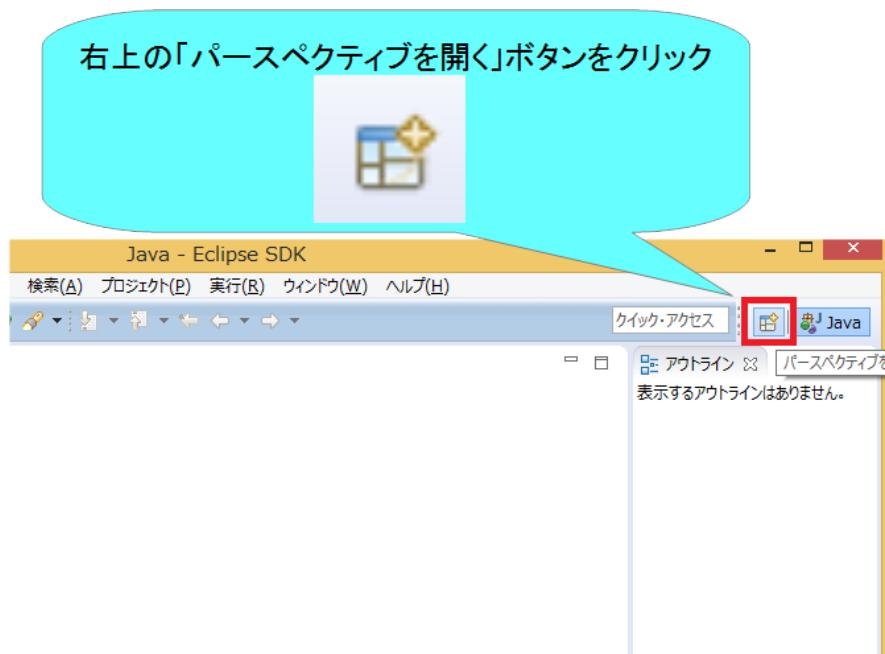


ワークスペースに適当な場所を指定して起動をクリックする

最初に起動したときはwelcomeページが開いため×を押して閉じる

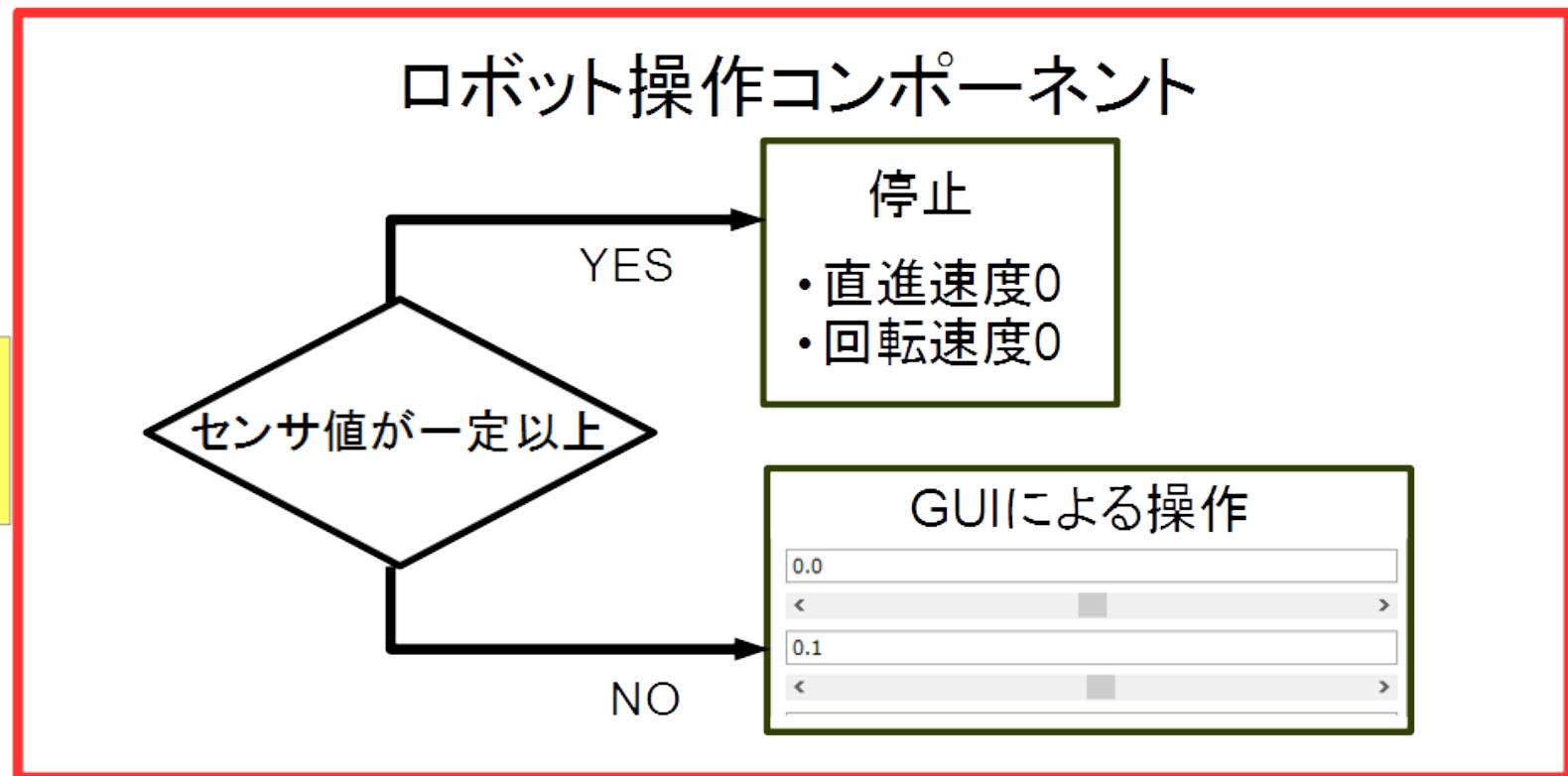


# RTC Builderの起動



# プロジェクト作成

- RobotControllerコンポーネントのスケルトンコードを作成する。
  - 車輪型移動ロボット操作コンポーネント
    - GUIでロボットを操作
    - センサ値が一定以上の場合に停止



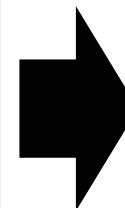
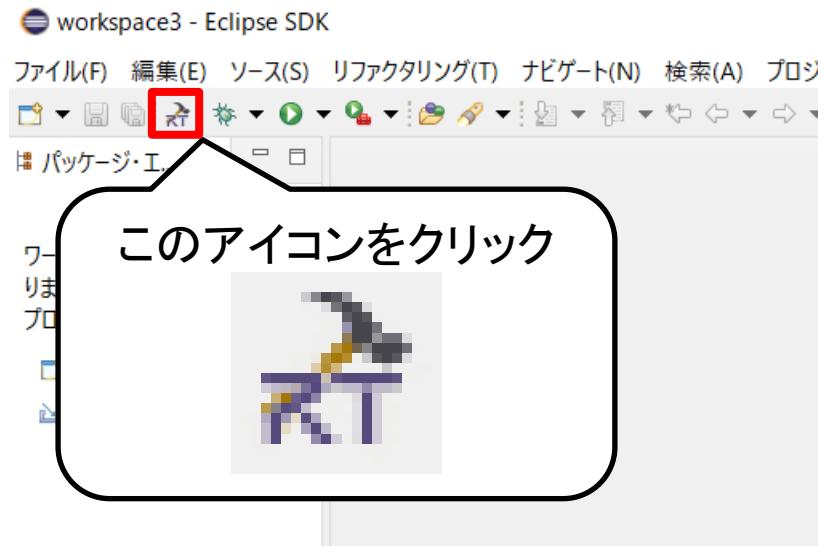
# 資料

- Windowsの場合
  - 配布資料(USBメモリ)の「WEBpage」フォルダ内の以下のHTMLファイル
  - チュートリアル(RTコンポーネントの作成入門、Raspberry Pi Mouse、Windows) \_ OpenRTM-aist.html
  - または、<https://openrtm.org/openrtm/ja/node/6550>
- Ubuntuの場合
  - 配布資料(USBメモリ)の「WEBpage」フォルダ内の以下のHTMLファイル
  - チュートリアル(RTコンポーネントの作成入門、Raspberry Pi Mouse、Ubuntu) \_ OpenRTM-aist.html
  - または、<https://openrtm.org/openrtm/ja/node/6551>



The screenshot shows a web browser window with the URL [openrtm.org/openrtm/ja/node/6550](https://openrtm.org/openrtm/ja/node/6550). The page title is "はじめに" (Introduction). The content area contains Japanese text: "このページではシミュレーター上の Raspberry Pi マウスを操作するためのコンポーネントの作成手順を説明します。" (This page explains the steps to create components for operating a Raspberry Pi mouse in a simulator). Below the text is a 3D rendering of a simulation environment. A green rectangular wall is on the left, and a black Raspberry Pi mouse is on a grey surface. Red lines indicate the mouse's sensor beams hitting the wall, demonstrating how it detects obstacles.

# プロジェクト作成



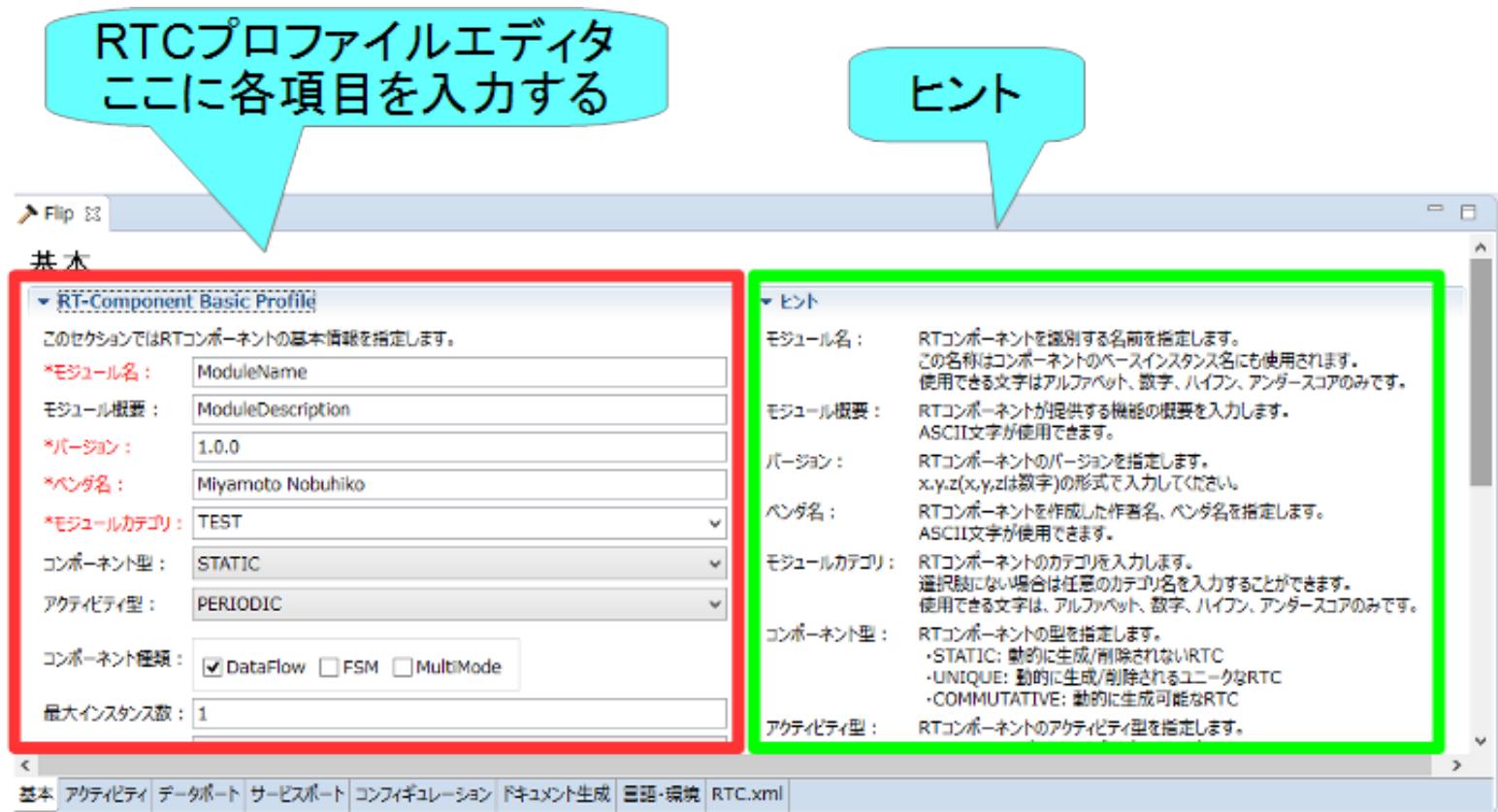
プロジェクト名に「RobotController」と入力して終了をクリックする



- Eclipse起動時にワークスペースに指定したディレクトリに「RobotController」というフォルダが作成される
  - この時点では「RTC.xml」と「.project」のみが生成されている
- 以下の項目が設定する
  - 基本プロファイル
  - アクティビティ・プロファイル
  - データポート・プロファイル
  - サービスポート・プロファイル
  - コンフィギュレーション
  - ドキュメント
  - 言語環境
  - RTC.xml

# 基本プロファイルの入力

- RTコンポーネントのプロファイル情報など、コンポーネントの基本情報を設定。
- コード生成、インポート/エクスポート、パッケージング処理を実行



「基本」タブを選択

# 基本プロファイルの入力

- コンポーネント名
  - RobotController
- モジュール概要
  - 任意(Robot Controller Component)
- バージョン
  - 任意(1.0.0)
- ベンダ名
  - 任意
- モジュールカテゴリ
  - 任意(Controller)
- コンポーネント型
  - STATIC
- アクティビティ型
  - PERIODIC
- コンポーネントの種類
  - DataFlow
- 最大インスタンス数
  - 1
- 実行型
  - PeriodicExecutionContext
- 実行周期
  - 1000.0
- 概要
  - 任意

## 基本

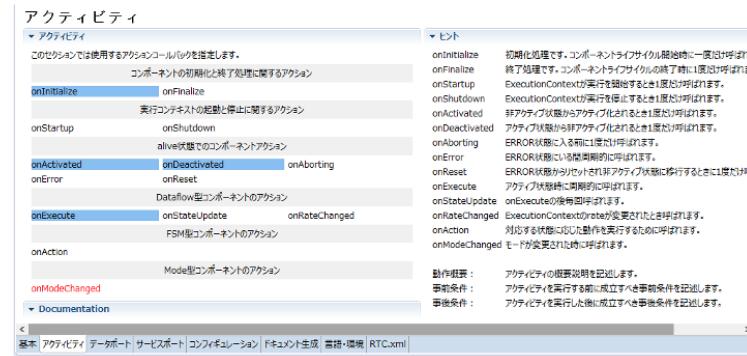
### ▼ RT-Component Basic Profile

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。

*コンポーネント名 :	RobotController
概要 :	Robot Controller Component
*バージョン :	1.0.0
*ベンダ名 :	AIST
*カテゴリ :	Controller
コンポーネント型 :	STATIC
アクティビティ型 :	PERIODIC
コンポーネント種類 :	<input checked="" type="checkbox"/> DataFlow <input type="checkbox"/> FSM <input type="checkbox"/> MultiMode <input type="checkbox"/> Choreonoid
最大インスタンス数 :	1
実行型 :	PeriodicExecutionContext
実行周期 :	1000.0
概要 :	講習会用Raspberry Piマウス操作コンポーネント
RTC Type :	

# アクティビティの設定

- 使用するコールバック関数を設定する



「アクティビティ」タブを選択

- 指定アクティビティを有効にする手順

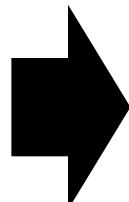
1. 使用、不使用を変更するアクティビティ名を選択  
(選択すると赤く表示される)

onInit	alive状態でのコンポーネントアクション
onStartup	
onActivated	onDeactivated
onError	onReset
Dataflow型コンポーネントのアクション	
onExecute	onStateUpdate
FSM型コンポーネントのアクション	onRateChanged
onAction	
onModeChanged	Mode型コンポーネントのアクション

このセクションでは各アクションの概要を説明するドキュメントを記述します。  
上段のアクションを選択すると、それぞれのドキュメントを記述できます。

アクティビティ名 :   ON  OFF

2. アクティビティ名の選択後、ON・OFFを選択する



有効になったアクティビティは背景が青く表示される

onInit	alive状態でのコンポーネントアクション
onStartup	onShutdown
onActivated	onDeactivated
onError	onReset
Dataflow型コンポーネントのアクション	
onExecute	onStateUpdate
FSM型コンポーネントのアクション	onRateChanged
onAction	
onModeChanged	Mode型コンポーネントのアクション

このセクションでは各アクションの概要を説明するドキュメントを記述します。  
上段のアクションを選択すると、それぞれのドキュメントを記述できます。

アクティビティ名 :  ON  OFF

# アクティビティの設定

コールバック関数	処理
onInitialize	初期化処理
onActivated	アクティブ化されるとき1度だけ呼ばれる
onExecute	アクティブ状態時に周期的に呼ばれる
onDeactivated	非アクティブ化されるとき1度だけ呼ばれる
onAborting	ERROR状態に入る前に1度だけ呼ばれる
onReset	resetされる時に1度だけ呼ばれる
onError	ERROR状態のときに周期的に呼ばれる
onFinalize	終了時に1度だけ呼ばれる
onStateUpdate	onExecuteの後毎回呼ばれる
onRateChanged	ExecutionContextのrateが変更されたとき1度だけ呼ばれる
onStartup	ExecutionContextが実行を開始するとき1度だけ呼ばれる
onShutdown	ExecutionContextが実行を停止するとき1度だけ呼ばれる

# アクティビティの設定

- 以下のアクティビティを有効にする
  - onInitialize
  - onActivated**
  - onDeactivated**
  - onExecute**
- 今回は練習のため、Documentationは空白でも大丈夫です

アクティビティ

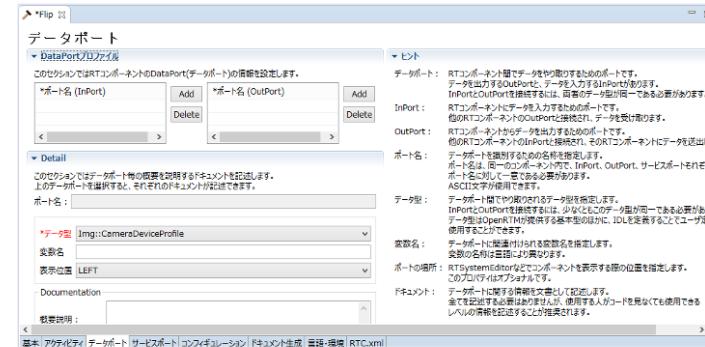
このセクションでは使用するアクションコールバックを指定します。

コンポーネントの初期化と終了処理に関するアクション

onInitialize	onFinalize	
実行コンテキストの起動と停止に関するアクション		
onStartup	onShutdown	
alive状態でのコンポーネントアクション		
onActivated	onDeactivated	onAborting
onError	onReset	
Dataflow型コンポーネントのアクション		
onExecute	onStateUpdate	onRateChanged
FSM型コンポーネントのアクション		
onAction	Mode型コンポーネントのアクション	
onModeChanged		

# データポートの設定

- InPort、OutPortの追加、設定を行う



- データポートを追加する手順

データポート

このセクションではRTコンポーネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。

*ポート名 (InPort)	<input type="button" value="Add"/>	*ポート名 (OutPort)	<input type="button" value="Add"/>
<input type="button" value="Delete"/>		<input type="button" value="Delete"/>	

InPort、OutPortで追加するポートのAddボタンをクリック

このセクションではデータポート毎の概要を説明するドキュメントを記述します。  
上のデータポートを選択すると、それぞれのドキュメントが記述できます。

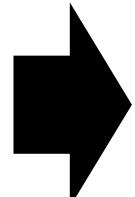
ポート名 :

\*データ型  Img::CameraDeviceProfile

変数名

表示位置 LEFT

Documentation



データポート

このセクションではRTコンポーネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。

*# データポート (InPort)	<input type="button" value="Add"/>	*ポート名 (OutPort)	<input type="button" value="Add"/>
originalImage	<input type="button" value="Delete"/>	flippedImage	<input type="button" value="Delete"/>

ポート名をクリックして名前を変更する

このセクションではデータポート毎の概要を説明するドキュメントを記述します。  
上のデータポートを選択すると、それぞれのドキュメントが記述できます。

ポート名 :  flippedImage (OutPort)

\*データ型  RTC::CameraImage

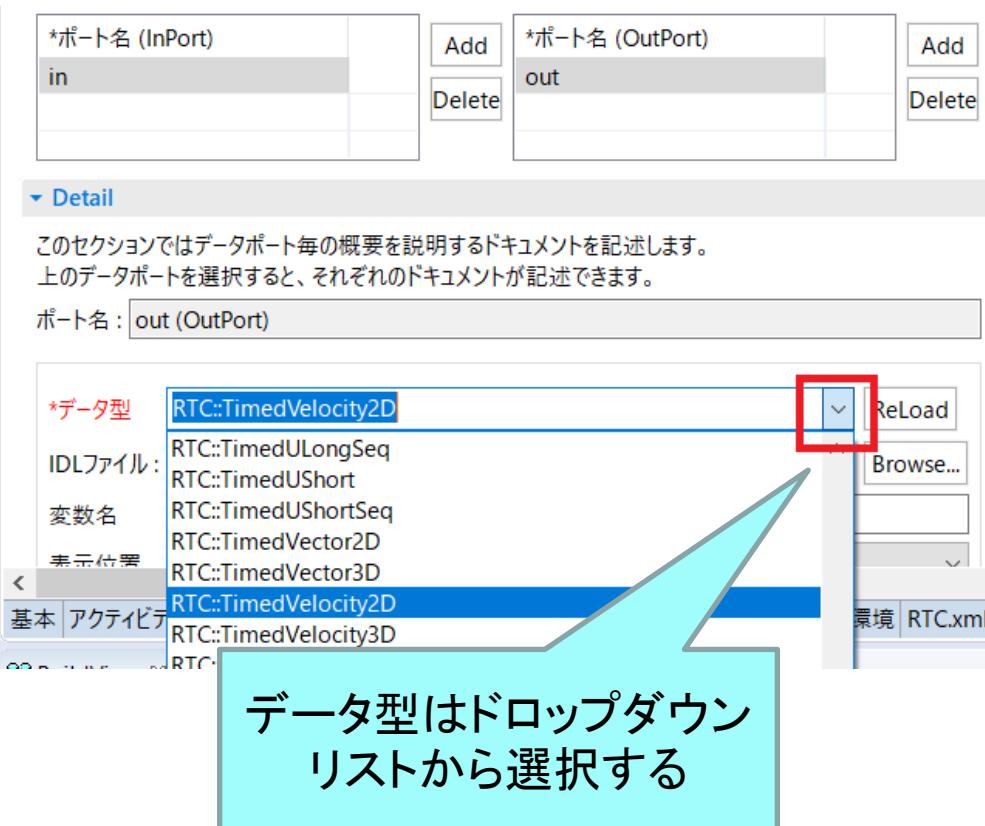
変数名

表示位置 RIGHT

各項目を設定する

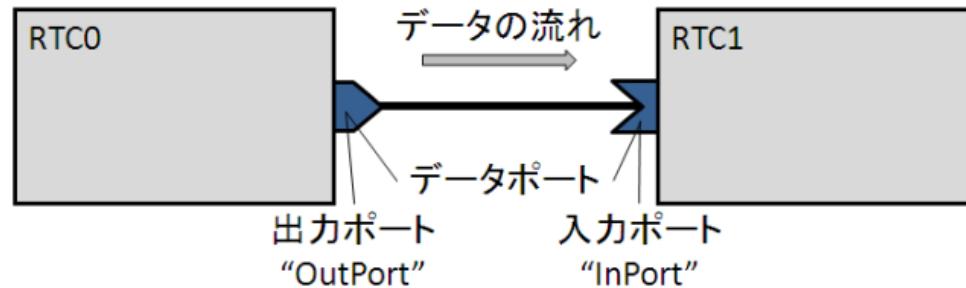
# データポートの設定

- 以下のInPortを設定する
  - in
    - データ型:  
**RTC::TimedShortSeq**
    - 他の項目は任意
    - ※TimedShort型と間違えないようにしてください。
- 以下のOutPortを設定する
  - out
    - データ型:  
**RTC::TimedVelocity2D**
    - 他の項目は任意
    - ※TimedVelocity3D型、TimedVector2Dと間違えないようにしてください

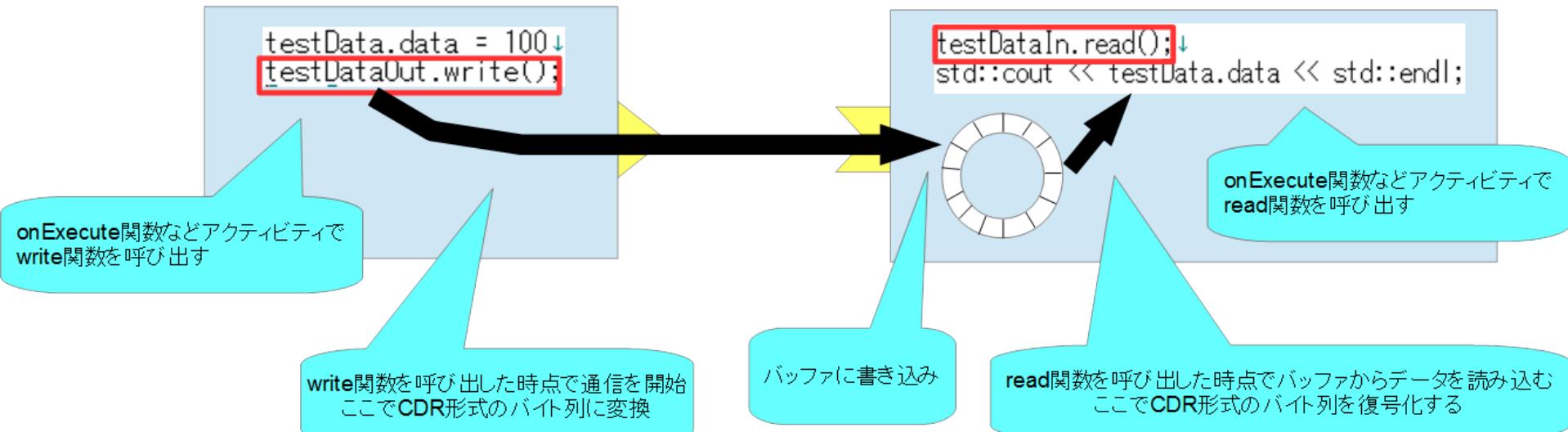


# データポートについて

- 連続したデータを通信するためのポート

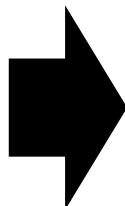


- 以下の例はデータフロー型がpush、サブスクリプション型がflush、インターフェース型がcorba\_cdrの場合



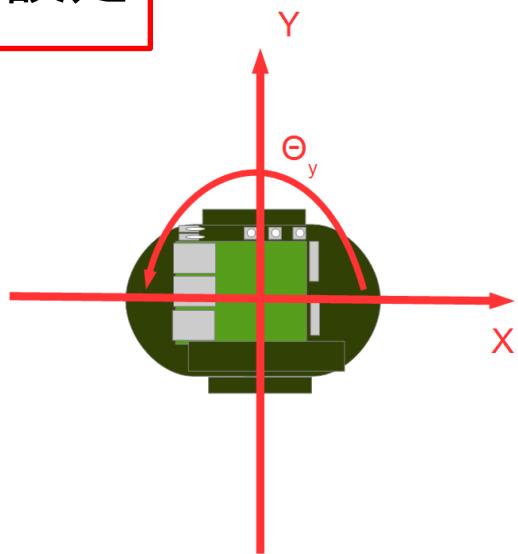
# RTC::TimedVelocity2D型について

- ExtendedDataTypes.idlで定義されている**移動ロボットの速度**を表現するためのデータ型
  - vx**: X軸方向の速度
  - vy**: Y軸方向の速度(車輪が横滑りしないと仮定すると0)
  - va**: Z軸周りの角速度



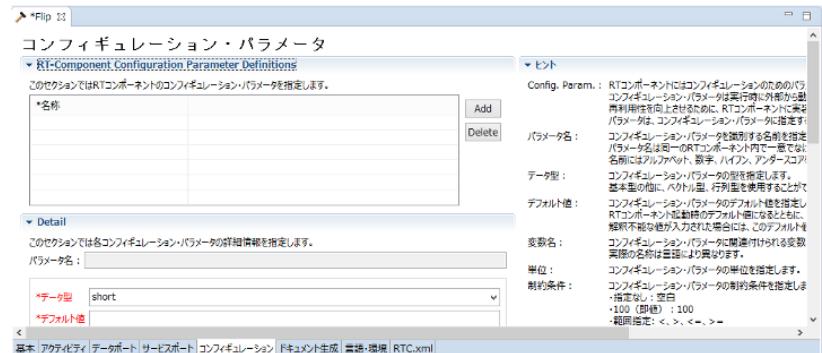
**vx**で直進速度、**va**で回転速度を設定

```
struct Velocity2D {  
    /// Velocity along the x axis in metres per second.  
    double vx;  
    /// Velocity along the y axis in metres per second.  
    double vy;  
    /// Yaw velocity in radians per second.  
    double va;  
};
```



# コンフィギュレーションの設定

- コンフィギュレーションパラメータの追加、設定を行う



「コンフィギュレーション」タブを選択

- コンフィギュレーションパラメータを追加する手順



# コンフィギュレーションの設定

- 以下のコンフィギュレーションパラメータを設定する
  - speed\_x**
    - データ型: double
    - デフォルト値: 0.0
    - 制約条件:  $-1.5 < x < 1.5$
    - Widget: slider
    - Step: 0.01
    - 他の項目は任意
  - speed\_r**
    - データ型: double
    - デフォルト値: 0.0
    - 制約条件:  $-2.0 < x < 2.0$
    - Widget: slider
    - Step: 0.01
    - 他の項目は任意

▼ RT-Component Configuration Parameter Definitions  
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。

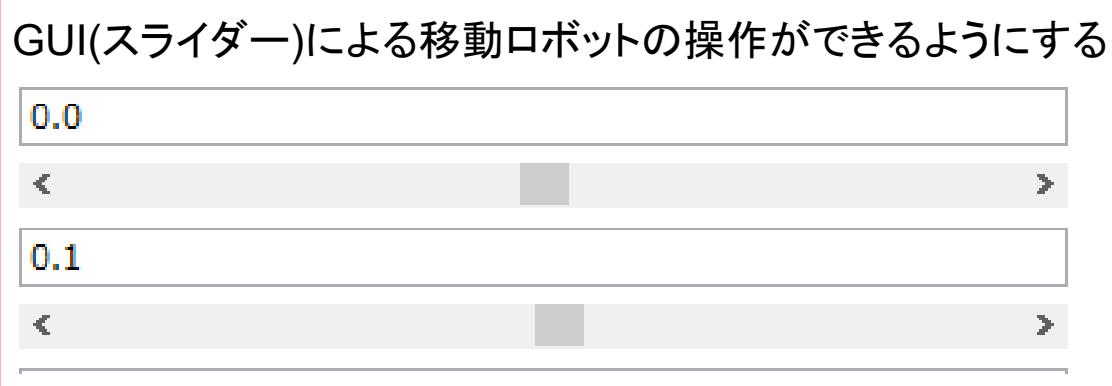
*名称
speed_x
speed_r
stop_d

Add Delete

▼ Detail  
このセクションでは各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。

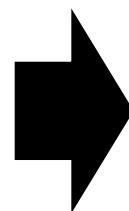
パラメータ名 : speed\_x

*データ型	double
*デフォルト値	0.0
変数名 :	
単位 :	m/s
制約条件:	$-1.5 < x < 1.5$
Widget:	slider
Step:	0.01



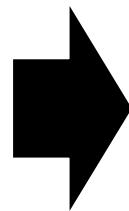
# コンフィギュレーションパラメータの制約、 Widgetの設定

- RT System Editorでコンフィギュレーションパラメータを編集する際にGUIを表示する

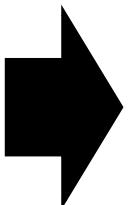
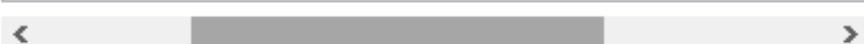


- Widget:text

- 制約条件:  $0 \leq x \leq 100$
- Widget: spin
- Step: 10

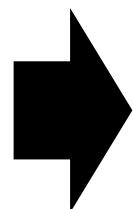
 

- 制約条件:  $0 \leq x \leq 100$
- Widget: slider
- Step: 10

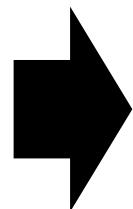
# コンフィギュレーションパラメータの制約、 Widgetの設定

- 制約条件 : (0,1,2,3)
- Widget : radio



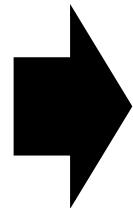
<input type="radio"/> 0	<input type="radio"/> 1	<input checked="" type="radio"/> 2
<input type="radio"/> 3		

- 制約条件 : (0,1,2,3)
- Widget : checkbox



<input checked="" type="checkbox"/> 0	<input type="checkbox"/> 1	<input checked="" type="checkbox"/> 2
<input type="checkbox"/> 3		

- 制約条件 : (0,1,2,3)
- Widget : ordered\_list



0  
1  
2  
3

>

<

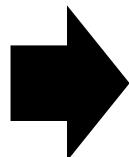
0  
1

^

▼

# コンフィギュレーションの設定

- 以下のコンフィギュレーションパラメータを追加
  - stop\_d**
    - データ型: int
    - デフォルト値: 30
    - 他の項目は任意



センサ値がこの値以上の場合に停止

コンフィギュレーション・パラメータ

▼ RT-Component Configuration Parameter Definitions

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。

*名称		Add	Delete
speed_x			
speed_r			
stop_d			

▼ Detail

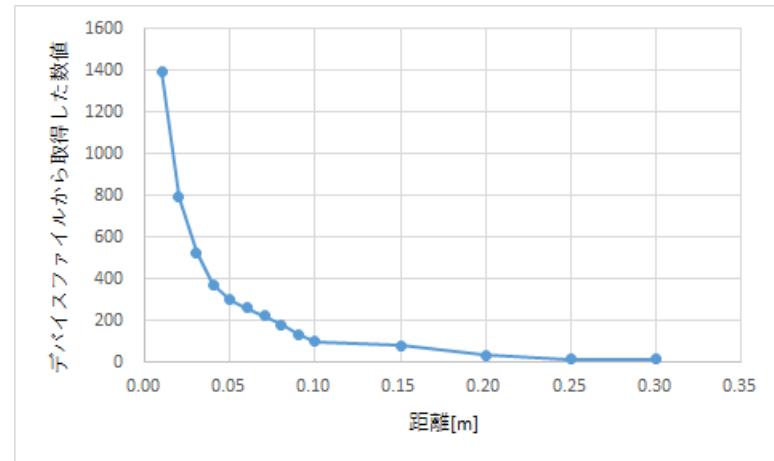
このセクションでは各コンフィギュレーション・パラメータの詳細情報を指定します。

パラメータ名 : stop\_d

*データ型	int
*デフォルト値	30
変数名 :	
単位 :	
制約条件:	
Widget:	text

# Raspberry Piマウスの距離センサ

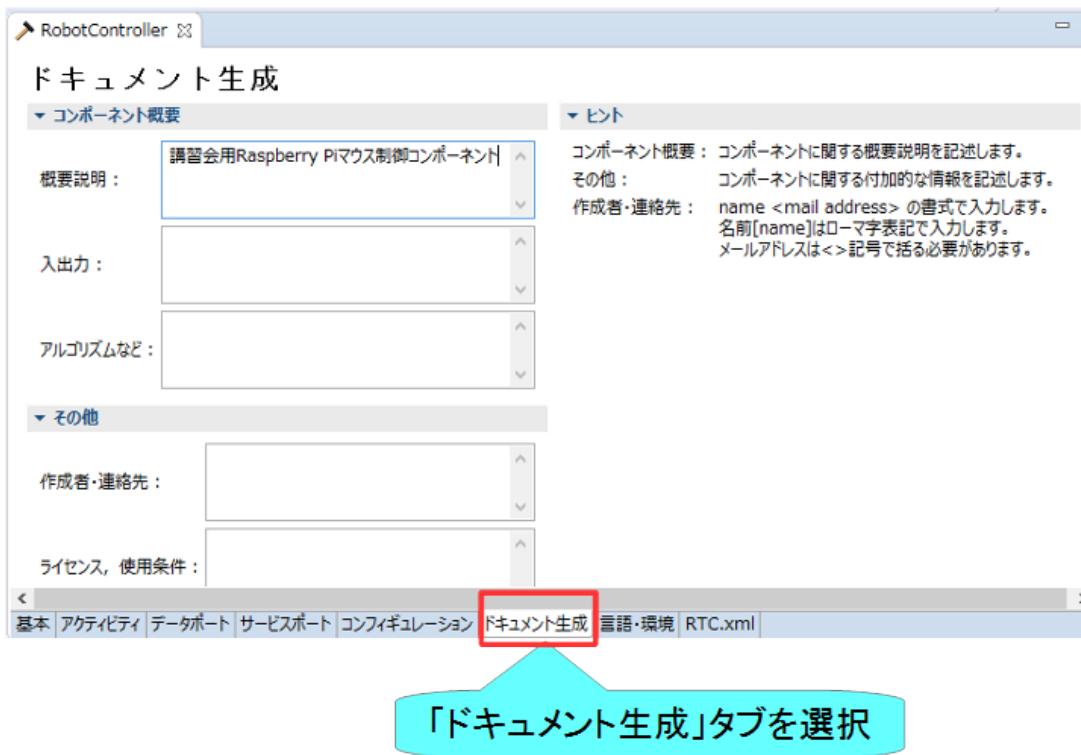
- Raspberry Piマウス実機には距離センサが搭載されている
  - 計測した値は物体までの**距離が近いほど大きな値**となる



- シミュレータでもこのデータに近い値を計算して出力している

# ドキュメントの設定

- 各種ドキュメント情報を設定



- 今回は適当に設定しておいてください。
  - 空白でも大丈夫です

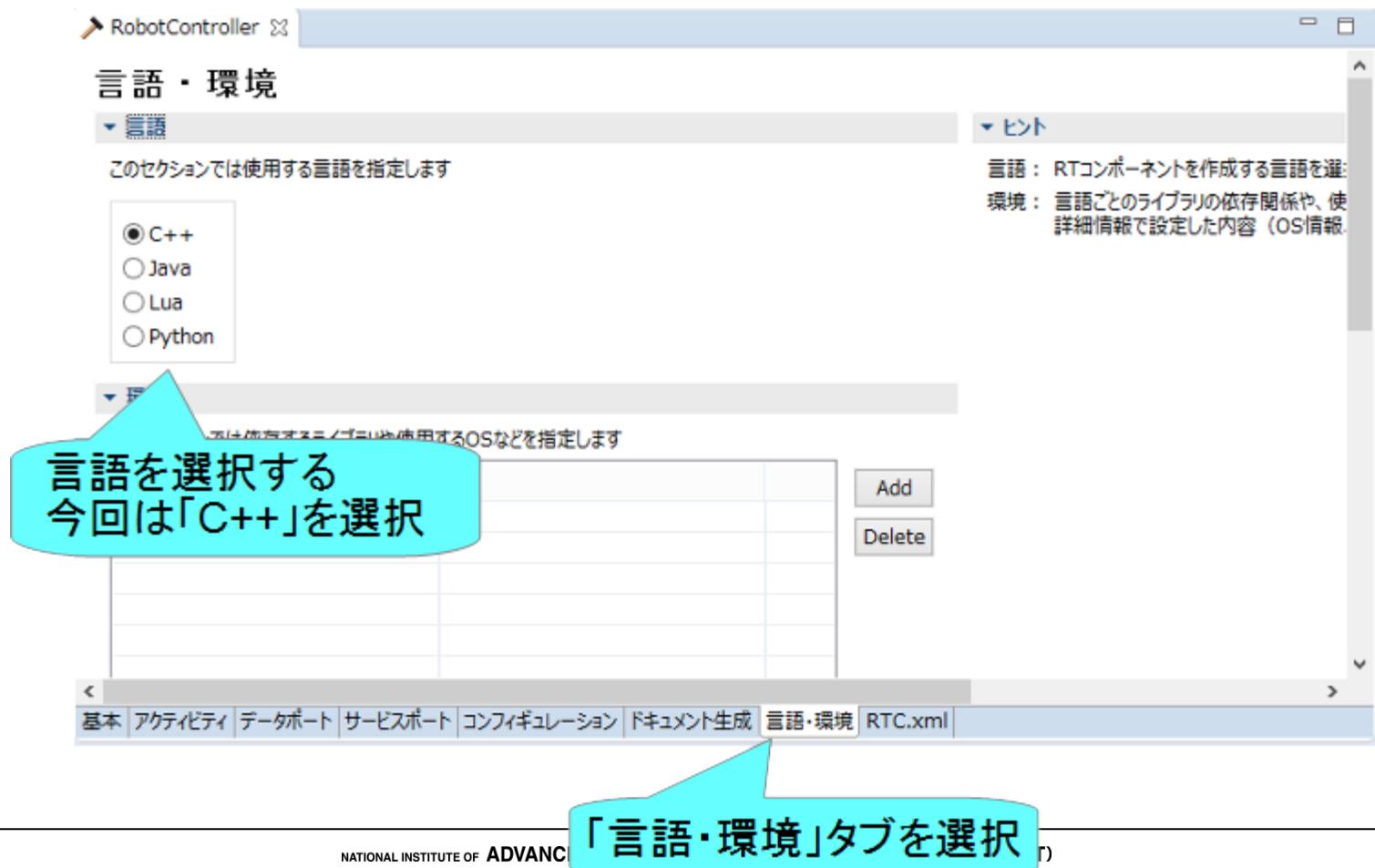
# 言語の設定(OpenRTM-aist 2.0)

- 実装する言語、動作環境に関する情報を設定
  - OpenRTM-aist 1.2と2.0で仕様が変わっているので注意してください
  - 以下は2.0での設定方法



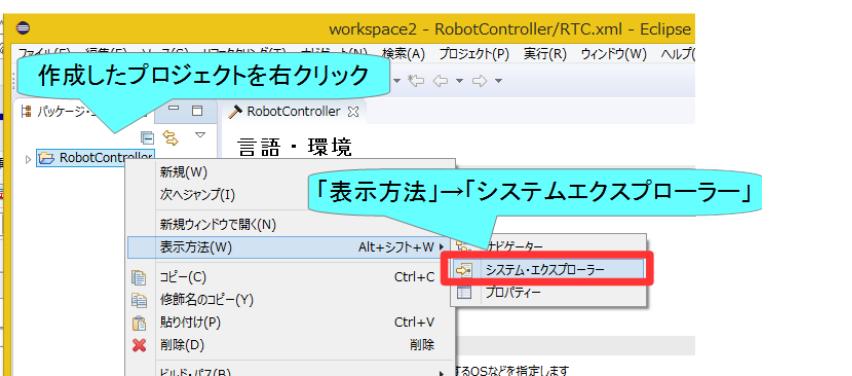
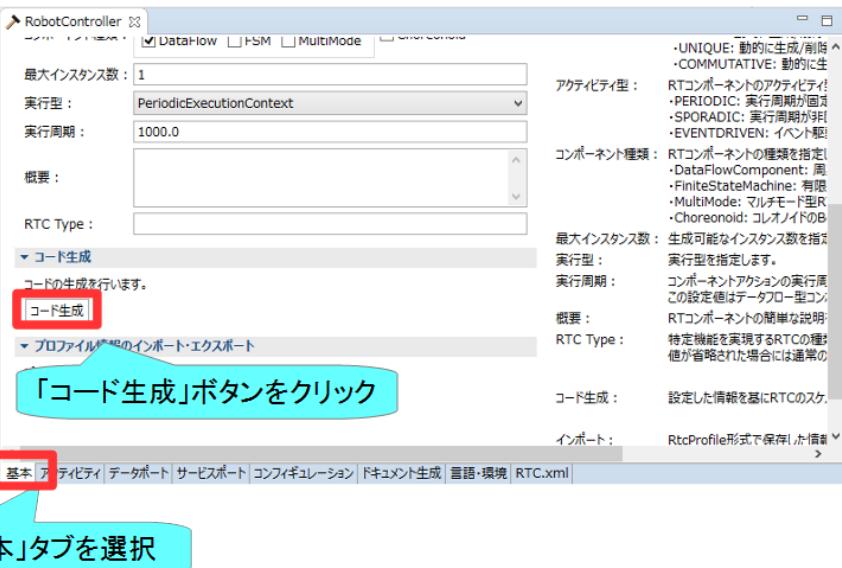
# 言語の設定(OpenRTM-aist 1.2)

- 実装する言語、動作環境に関する情報を設定
  - OpenRTM-aist 1.2と2.0で仕様が変わっているので注意してください
  - 以下は1.2での設定方法



# スケルトンコードの生成

- 基本タブからコード生成ボタンを押すことでスケルトンコードが生成される
  - Workspace¥RobotController以下に生成
    - ソースコード
      - C++ソースファイル(.cpp)
      - ヘッダーファイル(.h)
      - » このソースコードにロボットを操作する処理を記述する
    - CMakeの設定ファイル(CMakeLists.txt)
    - rtc.conf、RobotController.conf
    - 以下略
- 生成したファイルの確認
  - 作成したプロジェクトを右クリックして、「表示方法」→「システムエクスプローラー」を選択する
  - エクスプローラーでワークスペースのフォルダが開くため、上記のファイルが存在するかを確認する



# 手順

- ビルドに必要な各種ファイルを生成
  - CMakeにより各種ファイル生成
- ソースコードの編集
  - RobotController.hの編集
  - RobotController.cppの編集
- ビルド
  - Windows: Visual Studio
  - Ubuntu: Code::Blocks

# ソースコードの編集、RTCのビルド

# CMake

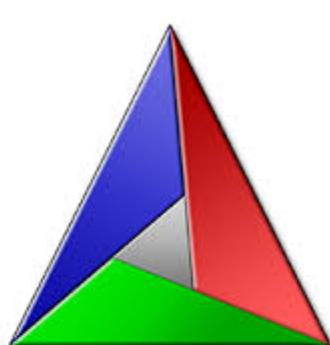
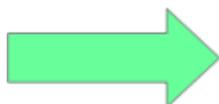
- ビルドに必要な各種ファイルを生成
  - CMakeLists.txtに設定を記述
    - RTC Builderでスケルトンコードを作成した時にCMakeLists.txtも生成されている



Visual Studio  
(ソリューションファイル、  
プロジェクトファイル等)



CMakeLists.txt



CMake

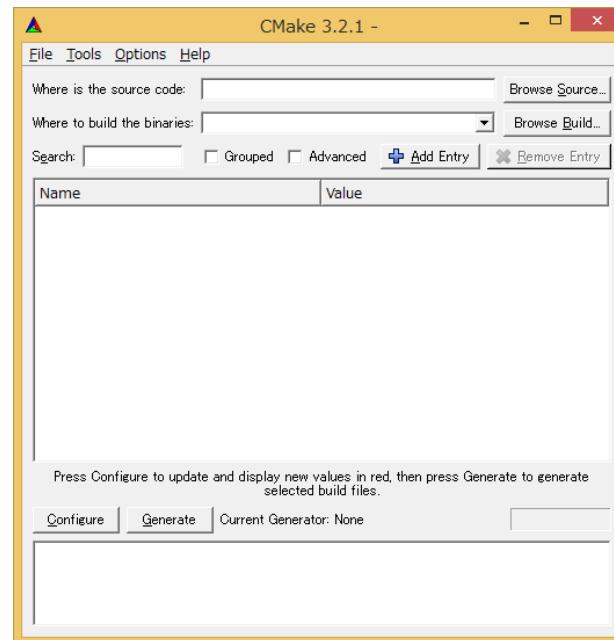


Makefile



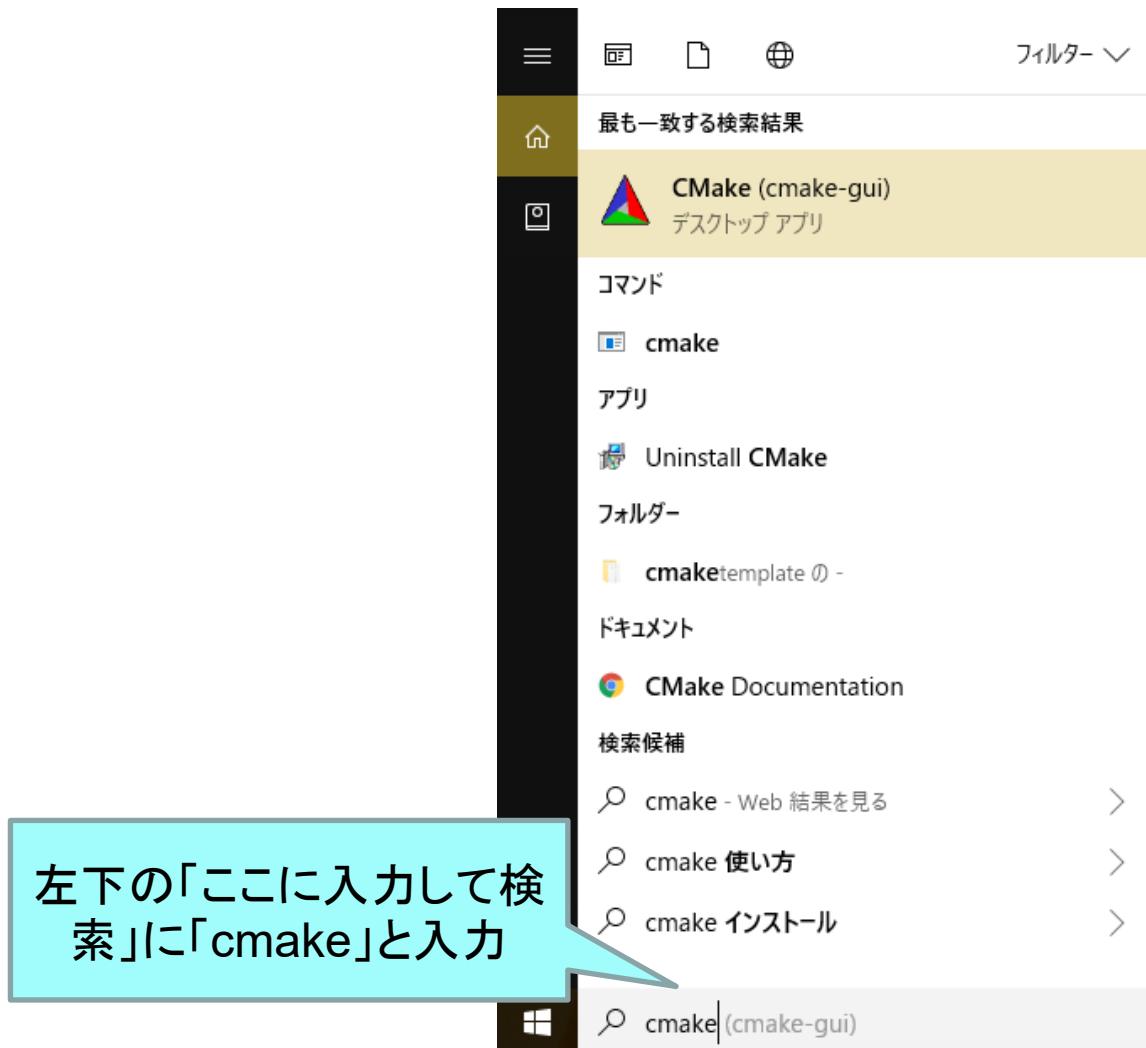
# ビルドに必要なファイルの生成

- CMakeを使用する
  - Windows 10
    - 左下の「ここに入力して検索」にCMakeと入力して表示されたCMake(cmake-gui)を起動
  - Ubuntu
    - コマンドで「cmake-gui」を入力



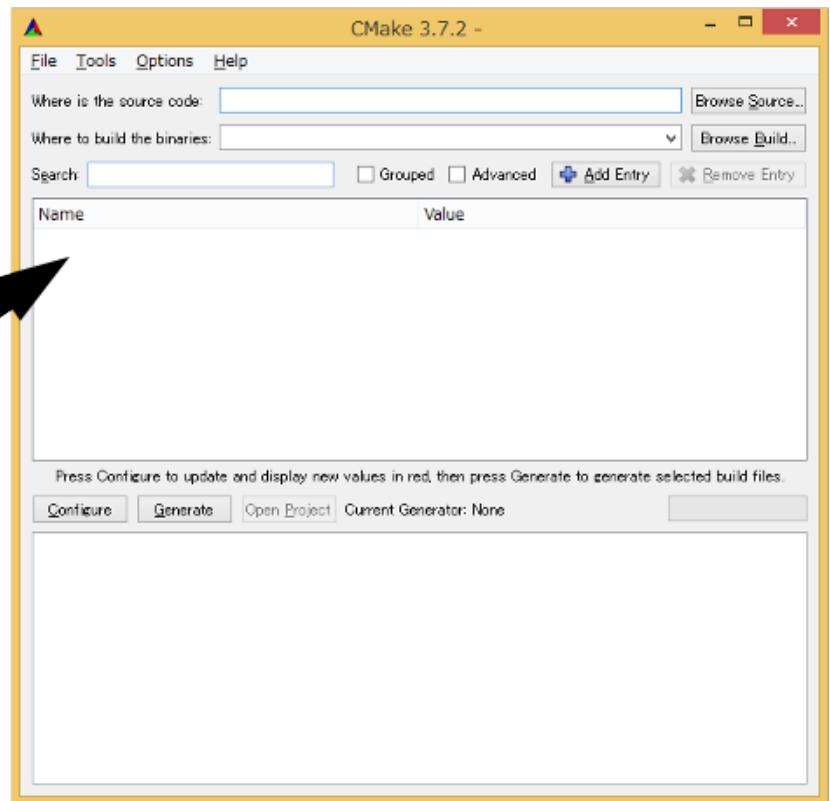
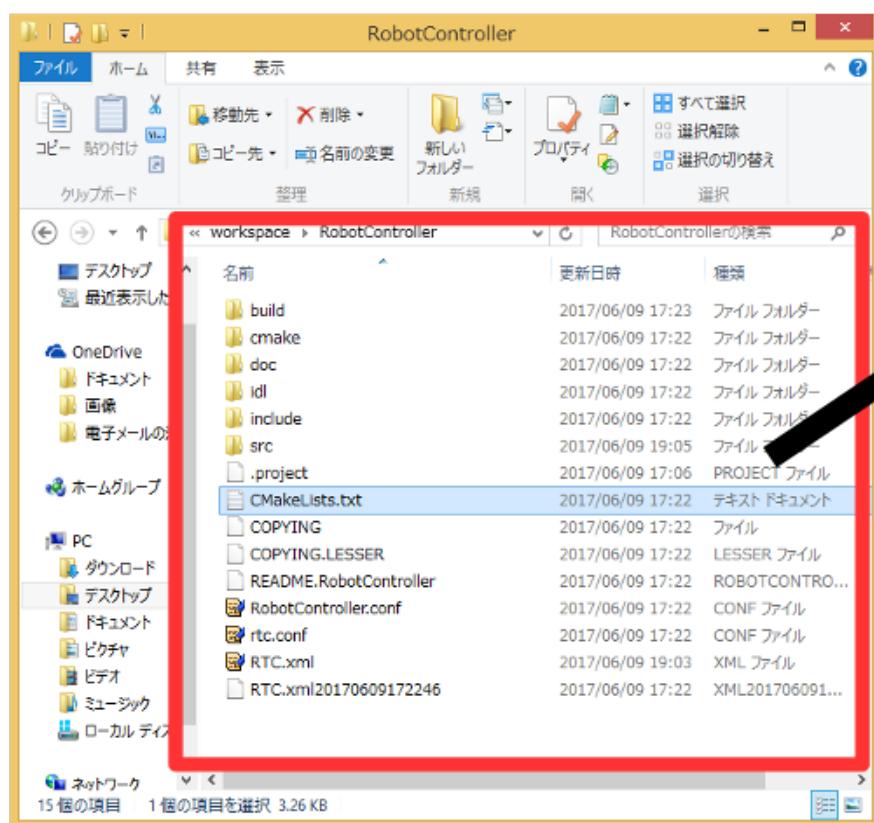
# cmake-guiの起動

- Windows 10

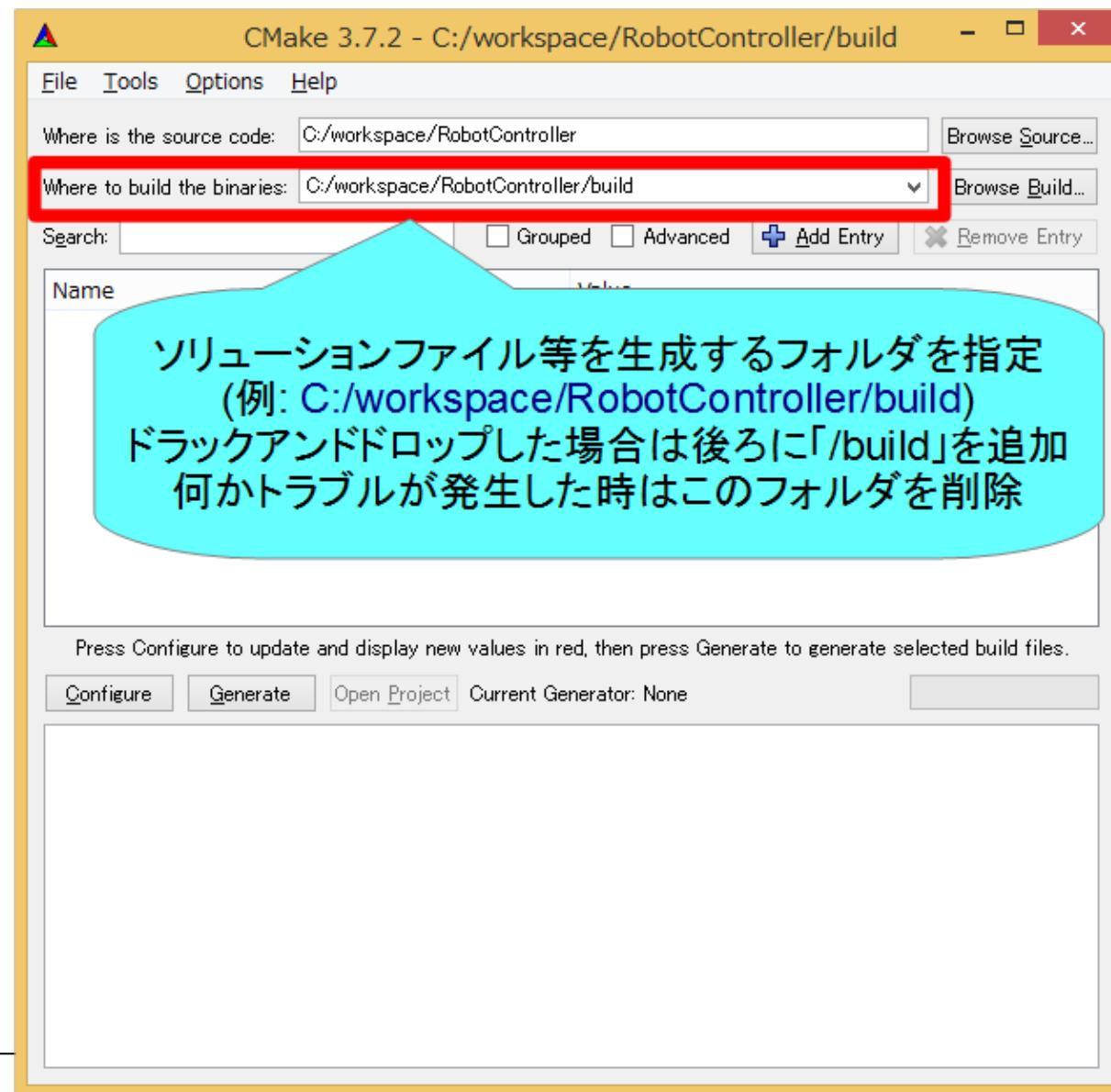


# ビルドに必要なファイルの生成

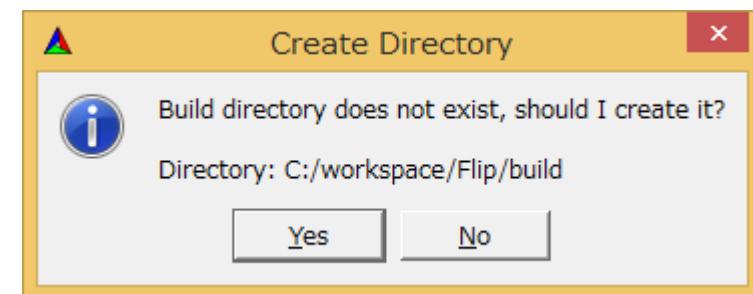
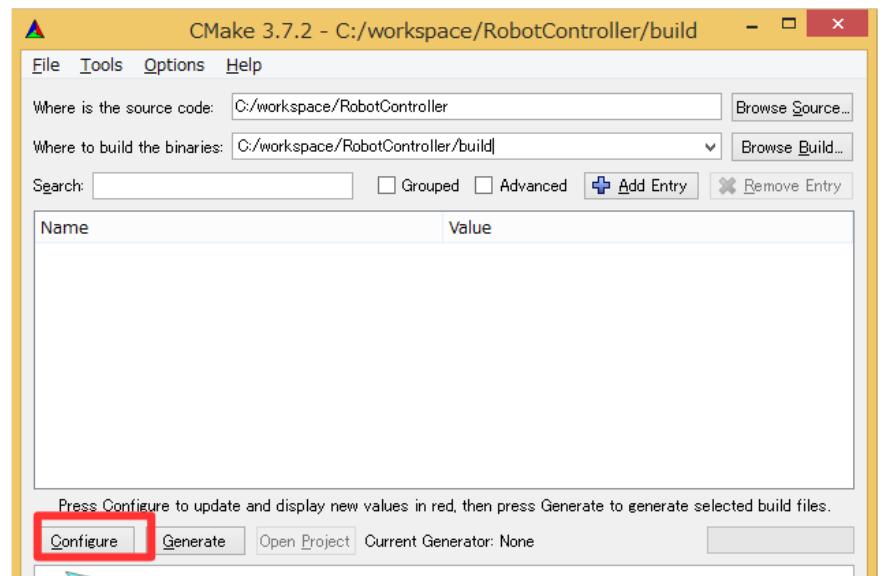
- **CMakeLists.txt**をcmake-guiにドラッグアンドドロップ
  - CMakeLists.txtはRTC Builderで生成したプロジェクトのフォルダ  
(例: C:\workspace\RobotController)



# ビルドに必要なファイルの生成



# ビルドに必要なファイルの生成



buildフォルダが存在しない場合は  
作成するかどうかきかれるため「Yes」を選択

Configureボタンを押す  
コンパイルに必要な情報の収集(必要なライブラリの検出など)を行う

# CMake 3.14以降の場合

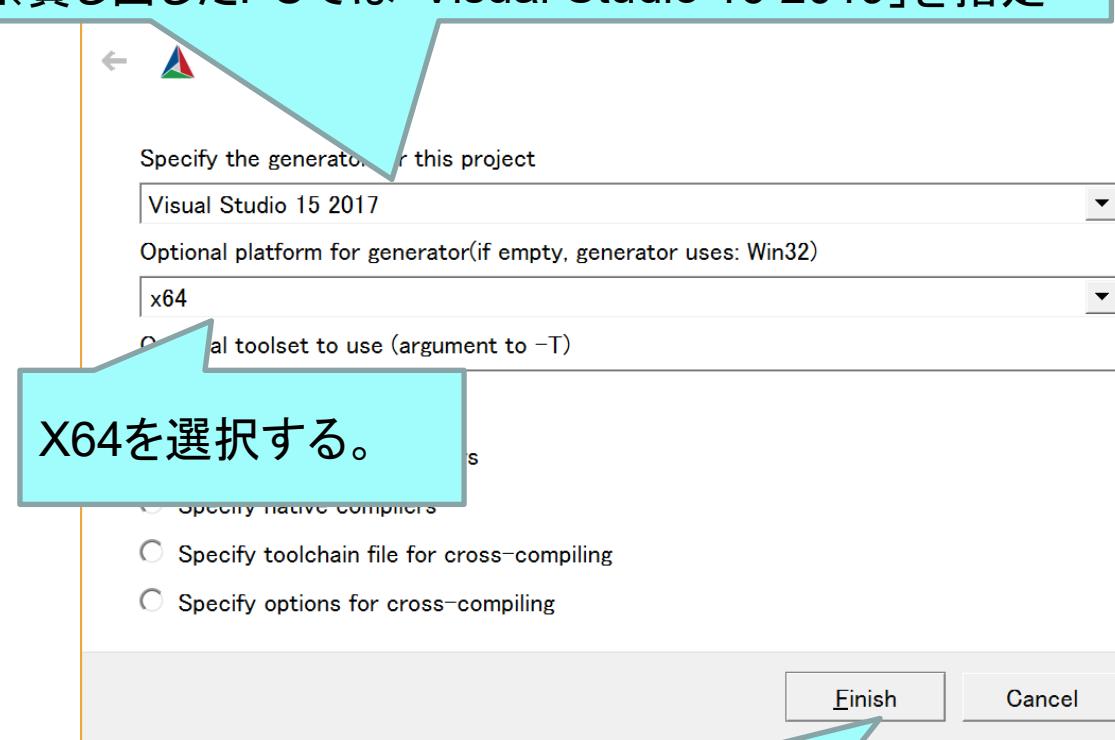
## ビルド環境の設定

Visual Studio 2022 → Visual Studio 17 2022

Visual Studio 2019 → Visual Studio 16 2019

Code::Blocks → CodeBlocks-Unix Makefiles

※貸し出したPCでは「Visual Studio 16 2019」を指定



設定後、Finishボタンを押す

# CMake 3.13以前の場合

## ビルド環境の設定

Visual Studio 2013 32bit → Visual Studio 12 2013

Visual Studio 2013 64bit → Visual Studio 12 2013 Win64

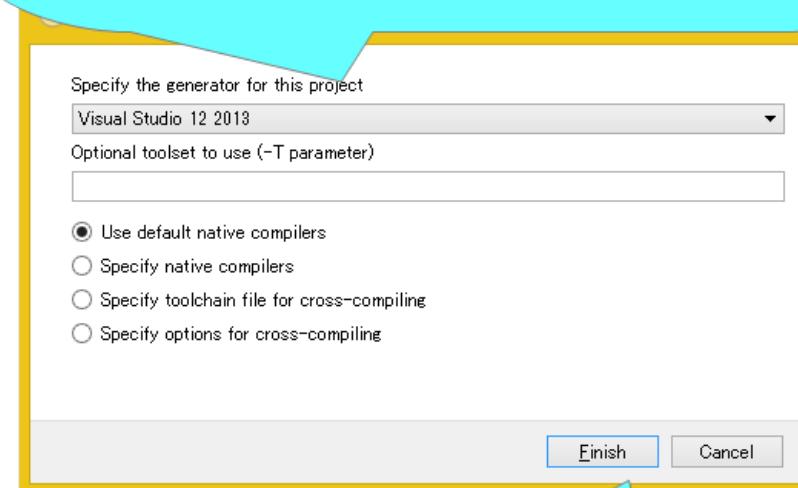
Visual Studio 2017 32bit → Visual Studio 15 2017

Visual Studio 2017 64bit → Visual Studio 15 2017 Win64

Code::Blocks → CodeBlocks-Unix Makefiles

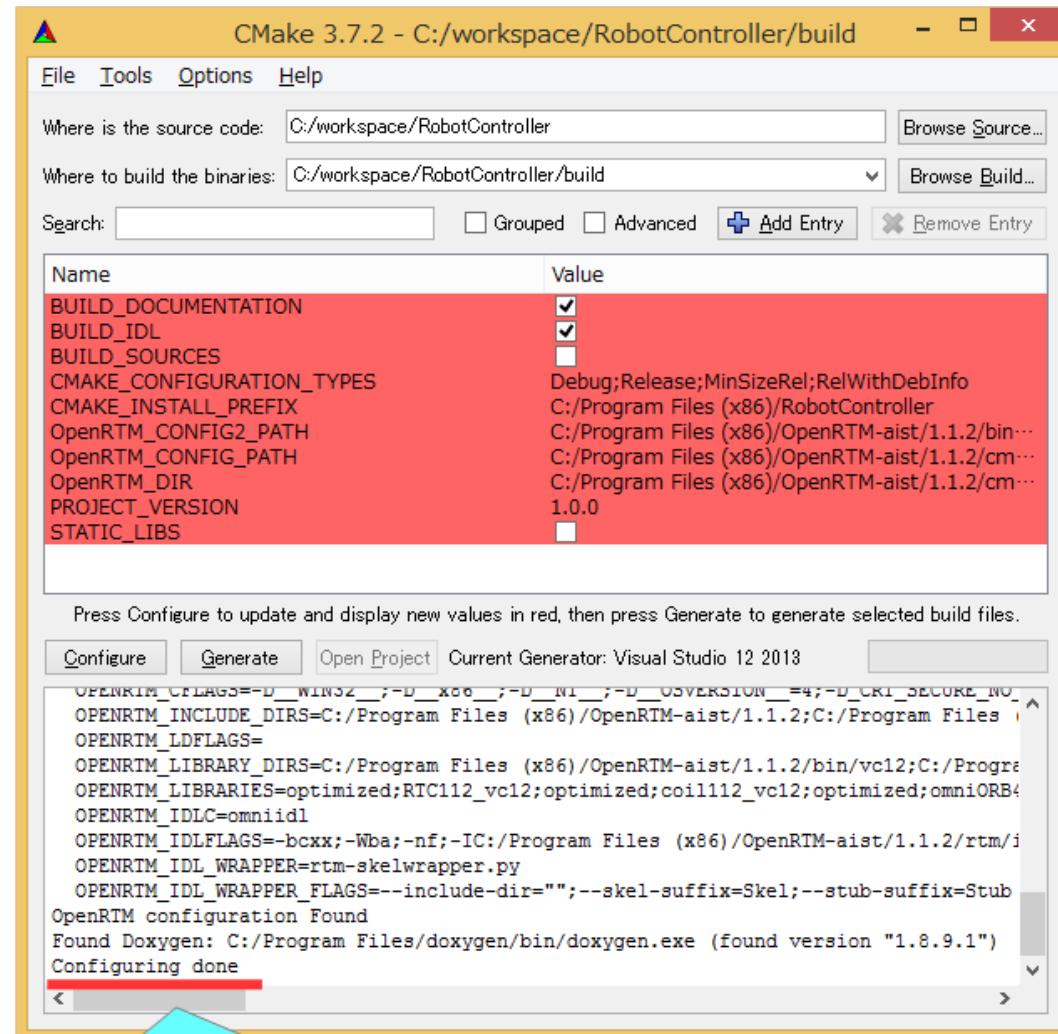
※32bitか64bitかはインストールした

OpenRTM-aistが32bitか64bitかで選択



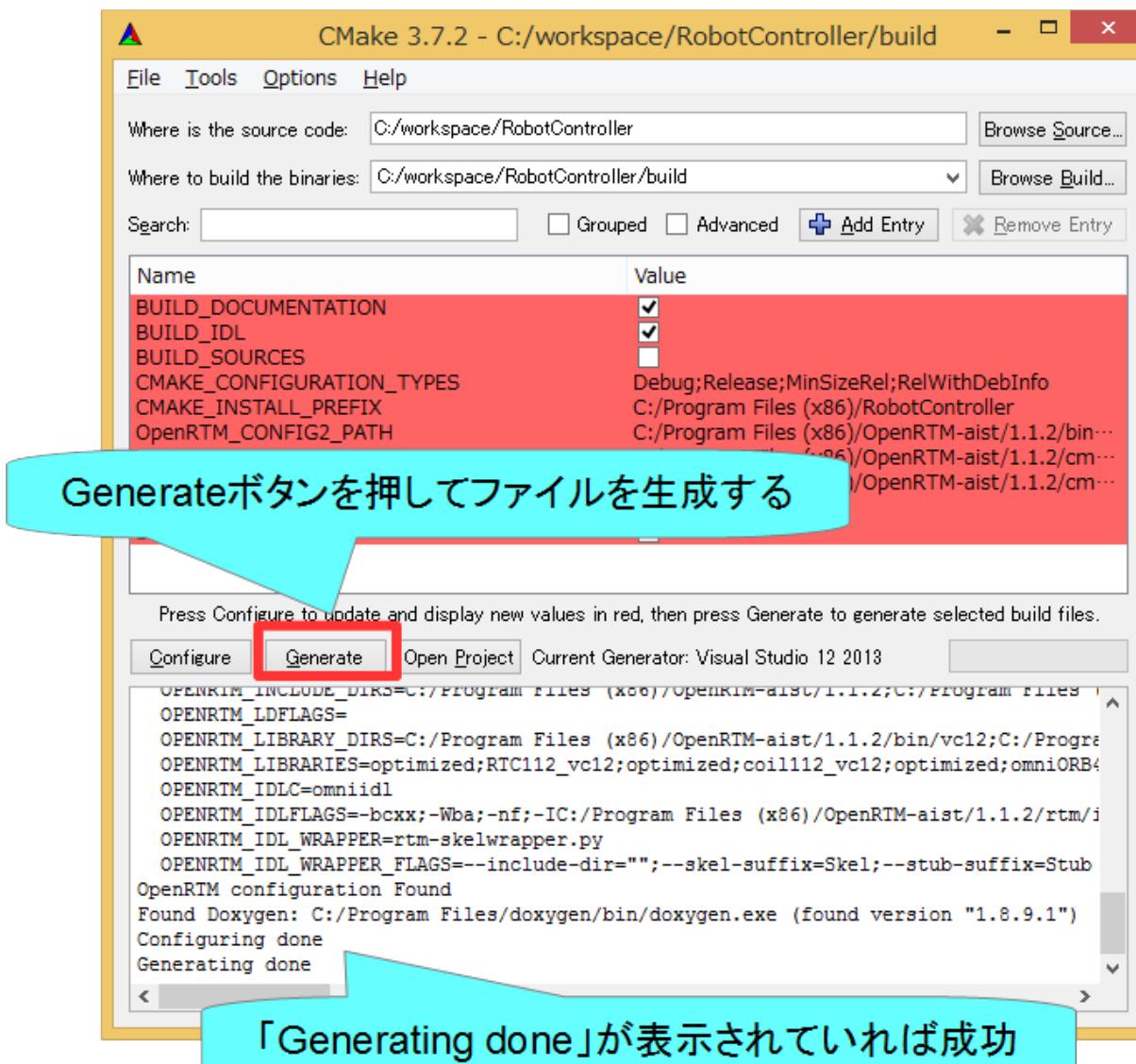
設定後、Finishボタンを押す

# ビルドに必要なファイルの生成

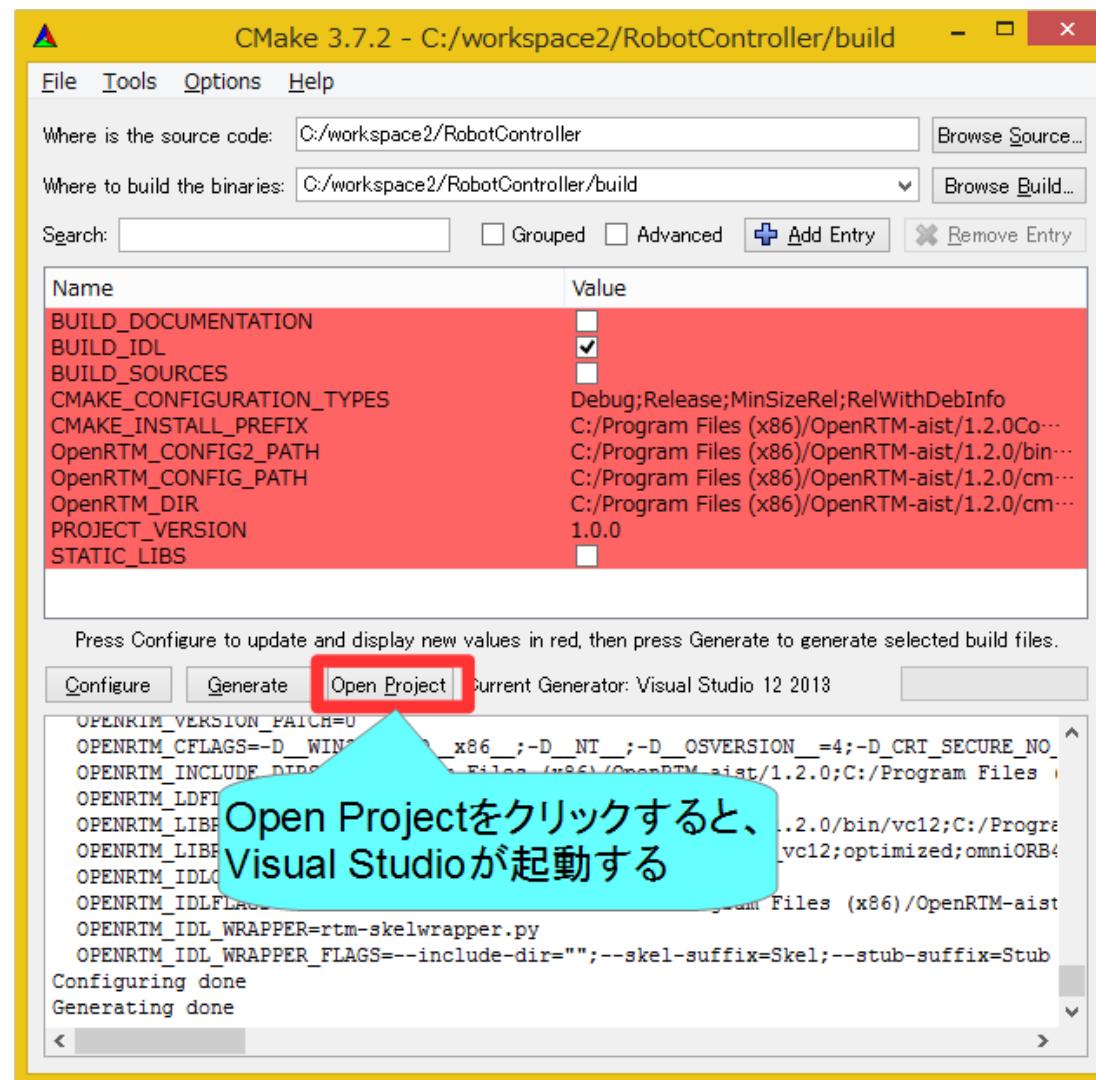


「Configure done」が表示されていれば成功

# ビルドに必要なファイルの生成

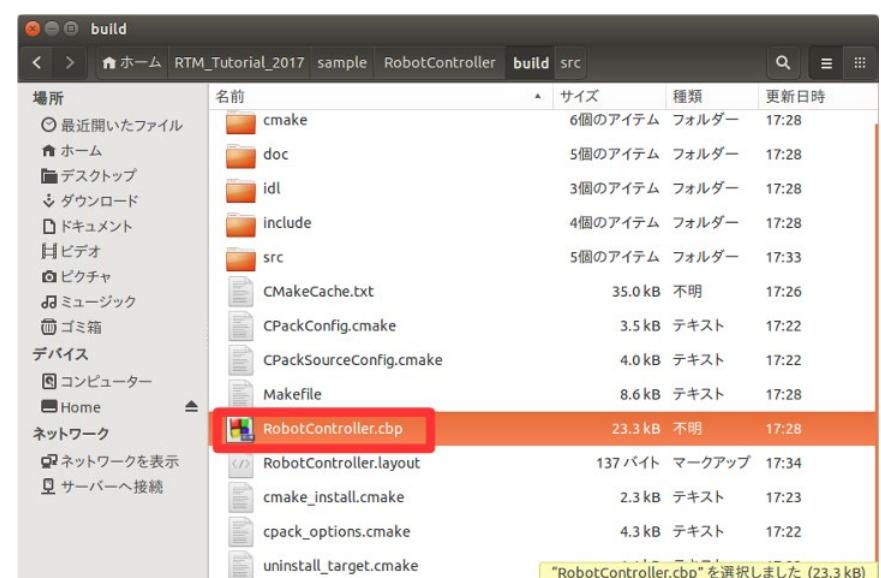
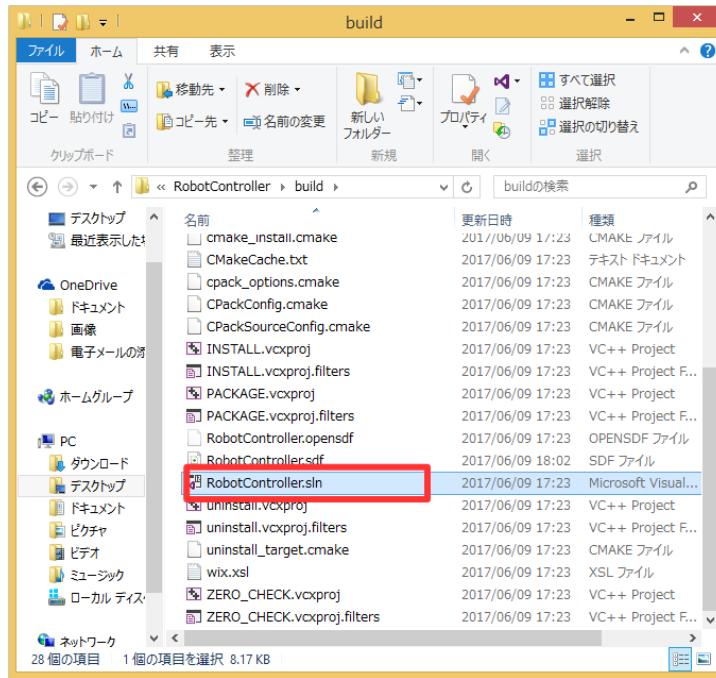


# ソースコードの編集



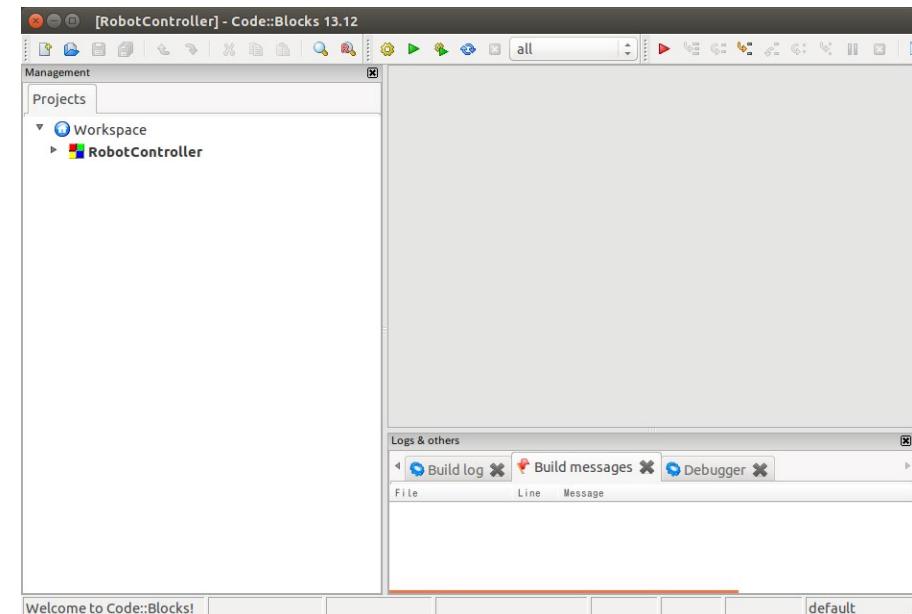
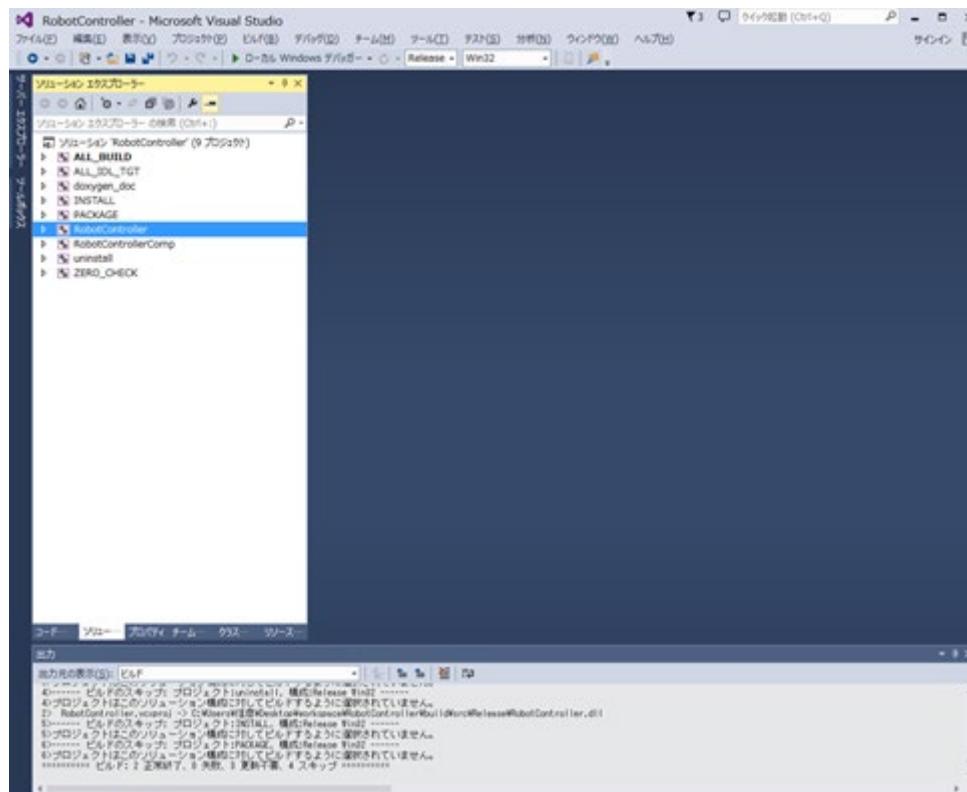
# ソースコードの編集

- CMake-guiのバージョンが古い場合は「Open Project」ボタンがないため、ファイルをダブルクリックして開く
  - Windows
    - buildフォルダの「RobotController.sln」をダブルクリックして開く
  - Ubuntu
    - buildフォルダの「RobotController.cbp」をダブルクリックして開く



# ソースコードの編集

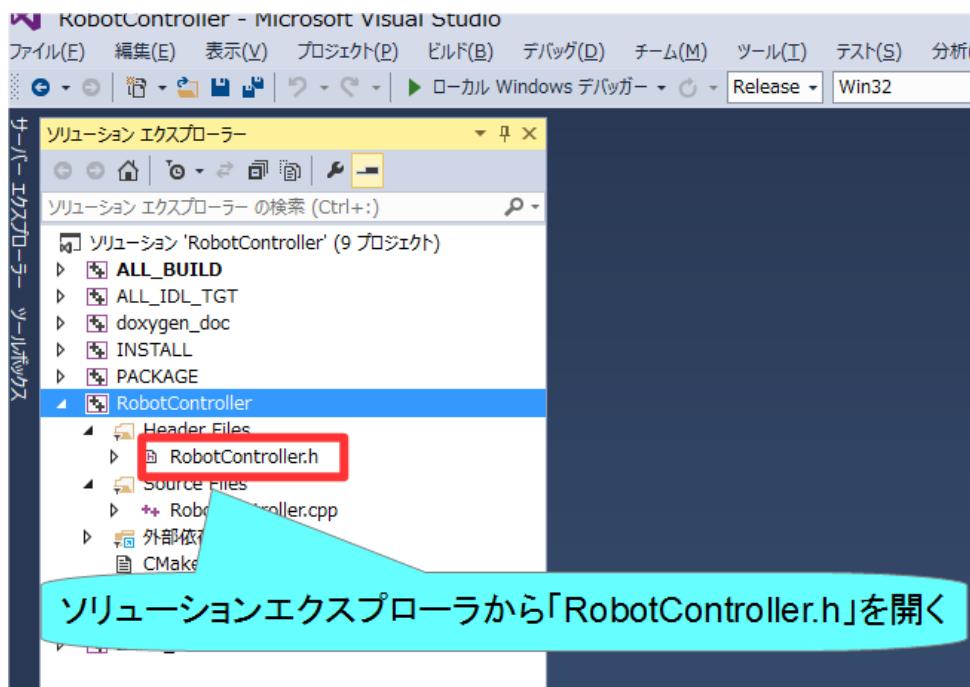
- Windows
  - Visual Studioが起動
- Ubuntu
  - Code::Blocksが起動



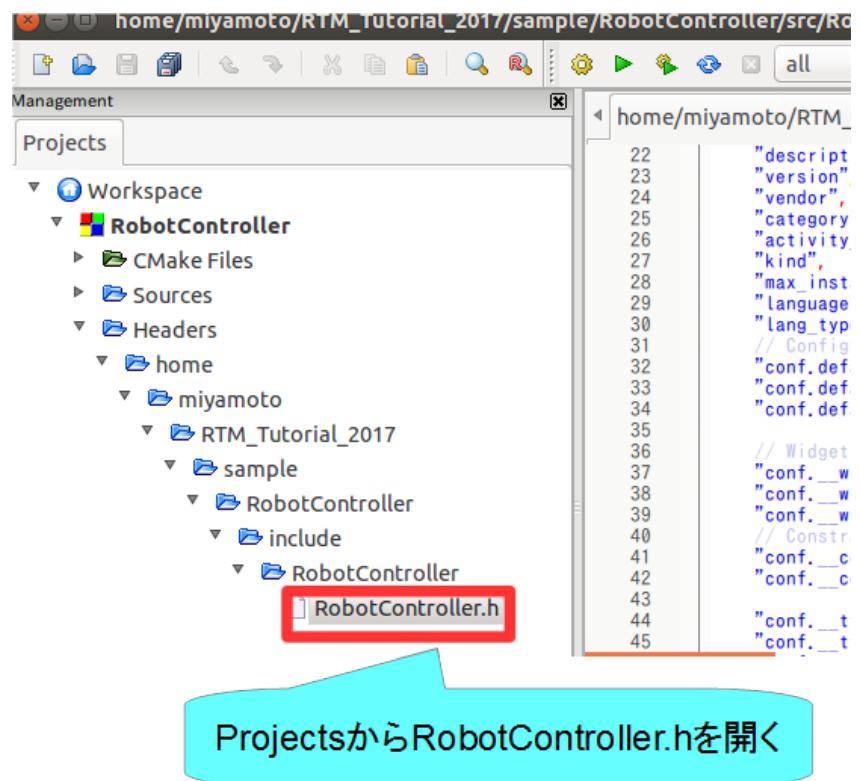
# ソースコードの編集

- RobotController.hの編集

Visual Studio



Code::Blocks



# ソースコードの編集

- RobotController.hの編集

```
265 // Co
266 // <r
267 ↓
268 // </
269 ↓
270 private: ↓
271     int sensor_data[4]; ↓
272 // <rtc-template block="private_attribute">↓
273 ↓
274 // </rtc-template>↓
275 ↓
276 // <rtc-template block="private_operation">↓
277 ↓
278 // </rtc-template>↓
279 ↓
280 }; ↓
281 ↓
282 ↓
283 extern "C" ↓
284 [ ↓
```

センサ値を一時格納する変数の宣言  
int sensor\_data[4];

# ソースコードの編集

- RobotController.cppの編集
    - 詳細はWEBページの資料を参考にしてください

# Visual Studio

# Code::Blocks

The screenshot shows the Eclipse IDE interface with the following details:

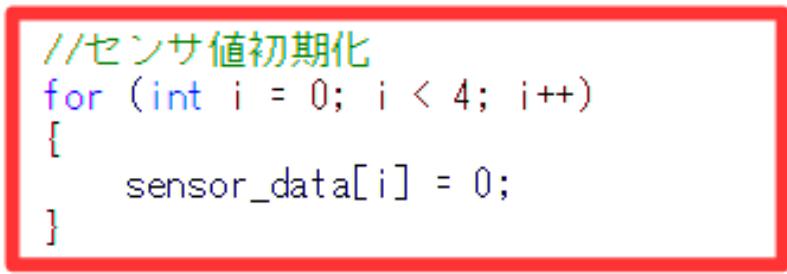
- Project Explorer (Left):** Shows the project structure under "RobotController".
  - RobotController (selected)
  - CMake Files
  - Sources
    - home
      - miyamoto
        - RTM\_Tutorial\_2017
          - sample
            - RobotController
  - Headers
- Code Editor (Right):** Displays the content of the file "RobotController.cpp". The line "RobotController.cpp" is highlighted with a red box.

```
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
"description",
"version",
"vendor",
"category",
"activity_type",
"kind",
"max_instance",
"language",
"lang_type",
// Configuration
"conf.default."
"conf.default."
"conf.default."
"conf.default."
"conf.default."
// Widget
"conf.__widget",
"conf.__widget",
"conf.__widget",
// Constraints
"conf.__constri"
"conf.__constri"
"conf.__type__"
```

# ソースコードの編集

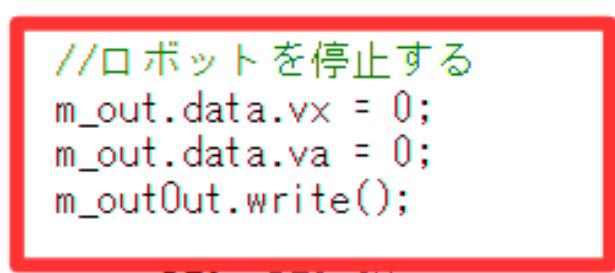
- RobotController.cppの編集

```
125 RTC::ReturnCode_t RobotController::onActivated(RTC::UniqueId ec_id)
126 {
127
128     //センサ値初期化
129     for (int i = 0; i < 4; i++)
130     {
131         sensor_data[i] = 0;
132     }
133
134     return RTC::RTC_OK;
135 }
```



onActivateに追加

```
138 RTC::ReturnCode_t RobotController::onDeactivated(RTC::UniqueId ec_id)
139 {
140     //ロボットを停止する
141     m_out.data.vx = 0;
142     m_out.data.va = 0;
143     m_outOut.write();
144
145     return RTC::RTC_OK;
146 }
```



onDeactivateに追加

# ソースコードの編集

- RobotController.cppの編集

```
157 RTC::ReturnCode_t RobotController::onExecute(RTC::UniqueId ec_id)
158 [
159     //入力データの存在確認
160     if (m_inIn.isNew())
161     [
162         //入力データ読み込み
163         m_inIn.read();
164         //この時点で入力データがm_inに格納される
165         for (int i = 0; i < m_in.data.length(); i++)
166         [
167             //入力データを別変数に格納
168             if (i < 4)
169             [
170                 sensor_data[i] = m_in.data[i];
171             ]
172         ]
173     ]
174
175     //前進するときのみ停止するかを判定
176     if (m_speed_x > 0)
177     [
178         for (int i = 0; i < 4; i++)
179         [
180             //センサ値が設定値以上か判定
181             if (sensor_data[i] > m_stop_d)
182             [
183                 //センサ値が設定値以上の場合は停止
184                 m_out.data.vx = 0;
185                 m_out.data.va = 0;
186                 m_outOut.write();
187                 return RTC::RTC_OK;
188             ]
189         ]
190     ]
191     //設定値以上の値のセンサが無い場合はコンフィギュレーションパラメータの値で操作
192     m_out.data.vx = m_speed_x;
193     m_out.data.va = m_speed_r;
194     m_outOut.write();
195     return RTC::RTC_OK;
196 ]
```

onExecuteに追加

# ソースコードの編集

- データを読み込む手順

isNew関数で新規に書き込まれたデータが存在するかを確認

```
//入力データ存在確認
if (m_inIn.isNew())
{
    //入力データ読み込み
    m_inIn.read();
    //この時点で入力データがm_inに格納される
    for (int i = 0; i < m_in.data.length(); i++)
    {
        //入力データを別変数
        if (i < 4)
        {
            sensor_data[i] = m_in.data[i];
        }
    }
}
```

read関数でデータの読み込み

read関数を呼び出した時点で  
変数m\_inにデータが格納される

補足: TimedShortSeq型は配列のように  
複数のデータを保持している。

# ソースコードの編集

- データを書き込む手順

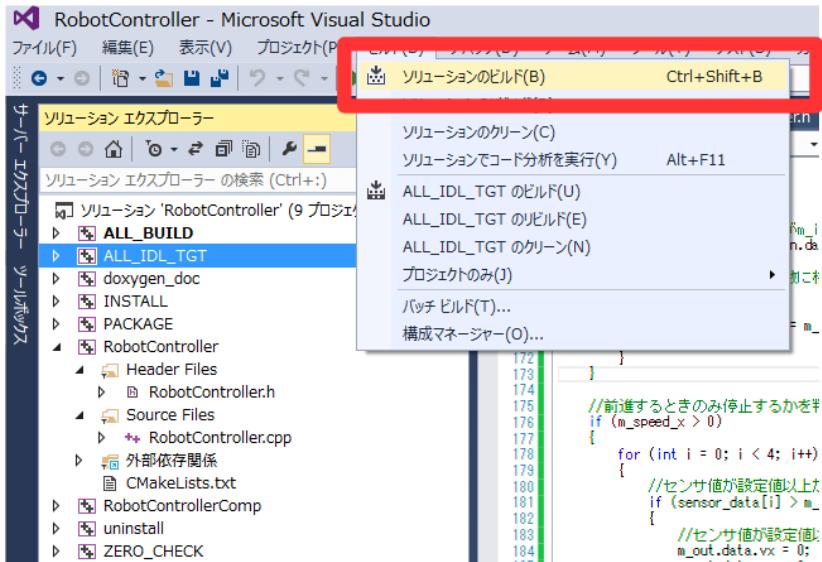
```
175 //前進するときのみ停止するかを判定
176 if (m_speed_x > 0)
177 [
178     for (int i = 0; i < 4; i++)
179     [
180         //センサ値が設定値以上か判定
181         if (sensor_data[i] > m_stop_d)
182         [
183             //センサ値が設定値以上の場合は停止
184             变数m_outにデータを格納する
185             TimedVelocity2D型のため、vxに直進速度、
186             vaに回転速度を格納する。
187         ]
188     ]
189 }
190 //設定値以上の値のセンサが無い場合はコンフィギュレーションパラメータの値で操作
191 m_out.data.vx = m_speed_x;
192 m_out.data.va = m_speed_r;
193 m_out.write();
```

write関数でデータの書き込み

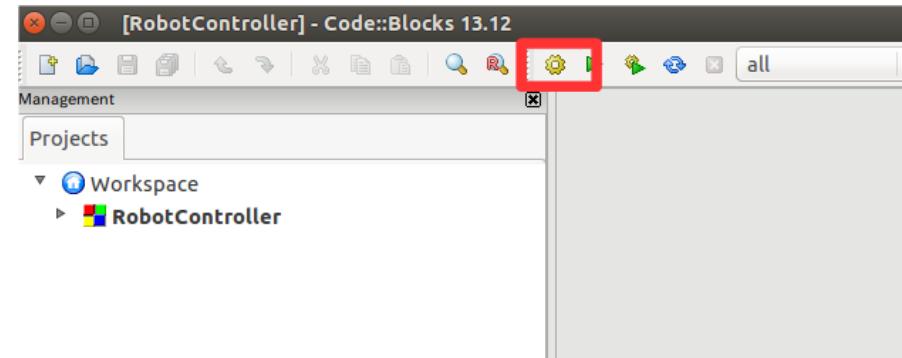
補足: コンフィギュレーションパラメータは変更すると  
対応する変数(m\_speed\_x, m\_speed\_r, m\_stop\_d)  
に値が格納される

# ソースコードのコンパイル

## Visual Studio



## Code::Blocks

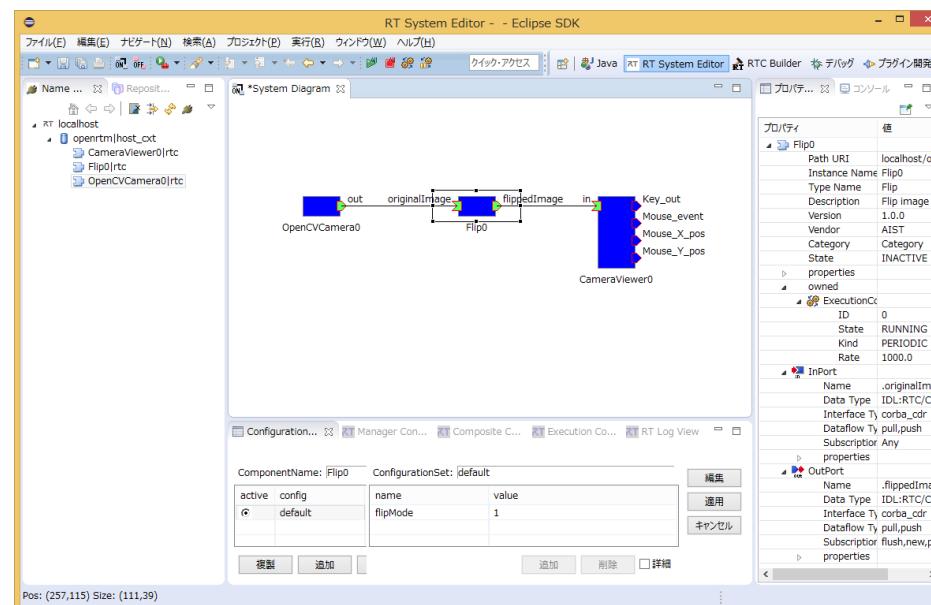


- 成功した場合、実行ファイルが生成される
  - Windows
    - build¥src** フォルダの **Release** (もしくは **Debug**) フォルダ内に **RobotControllerComp.exe** が生成される
  - Ubuntu
    - build/src** フォルダに **RobotControllerComp** が生成される

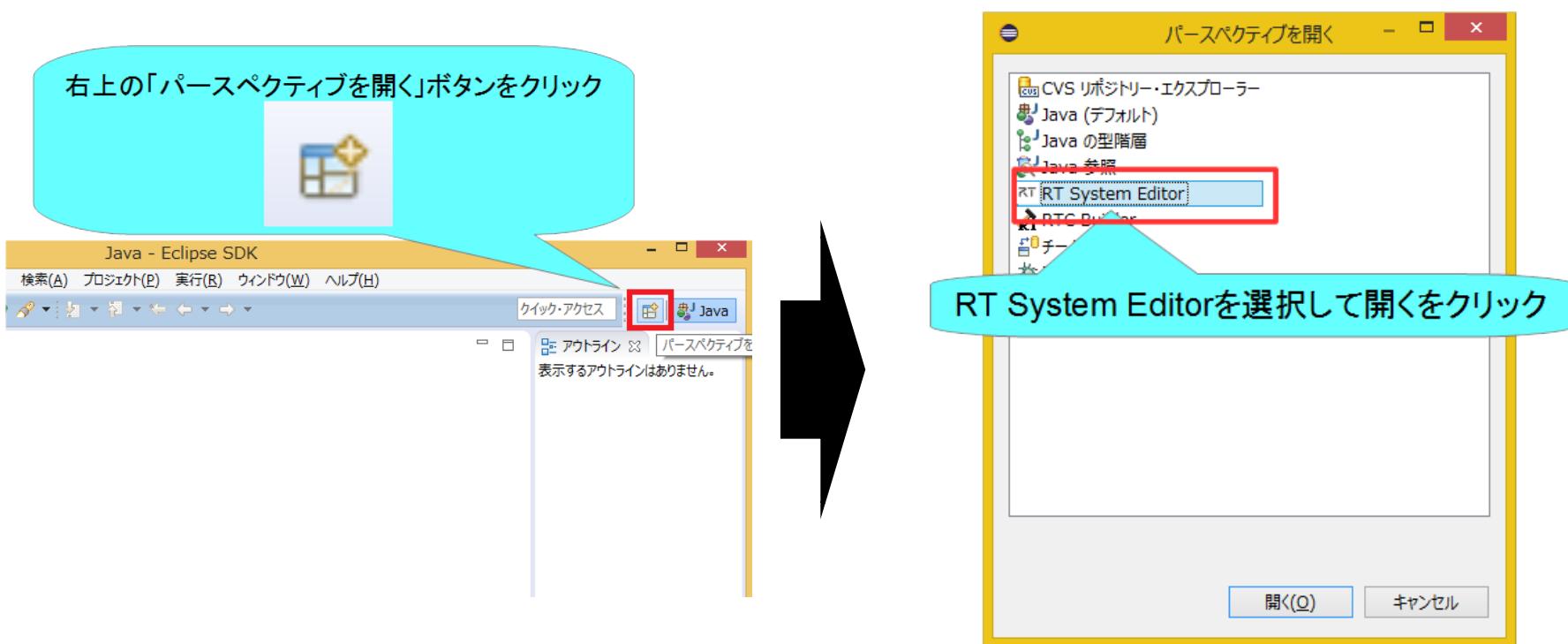
# システム構築支援ツール RT System Editorについて

# RT System Editor

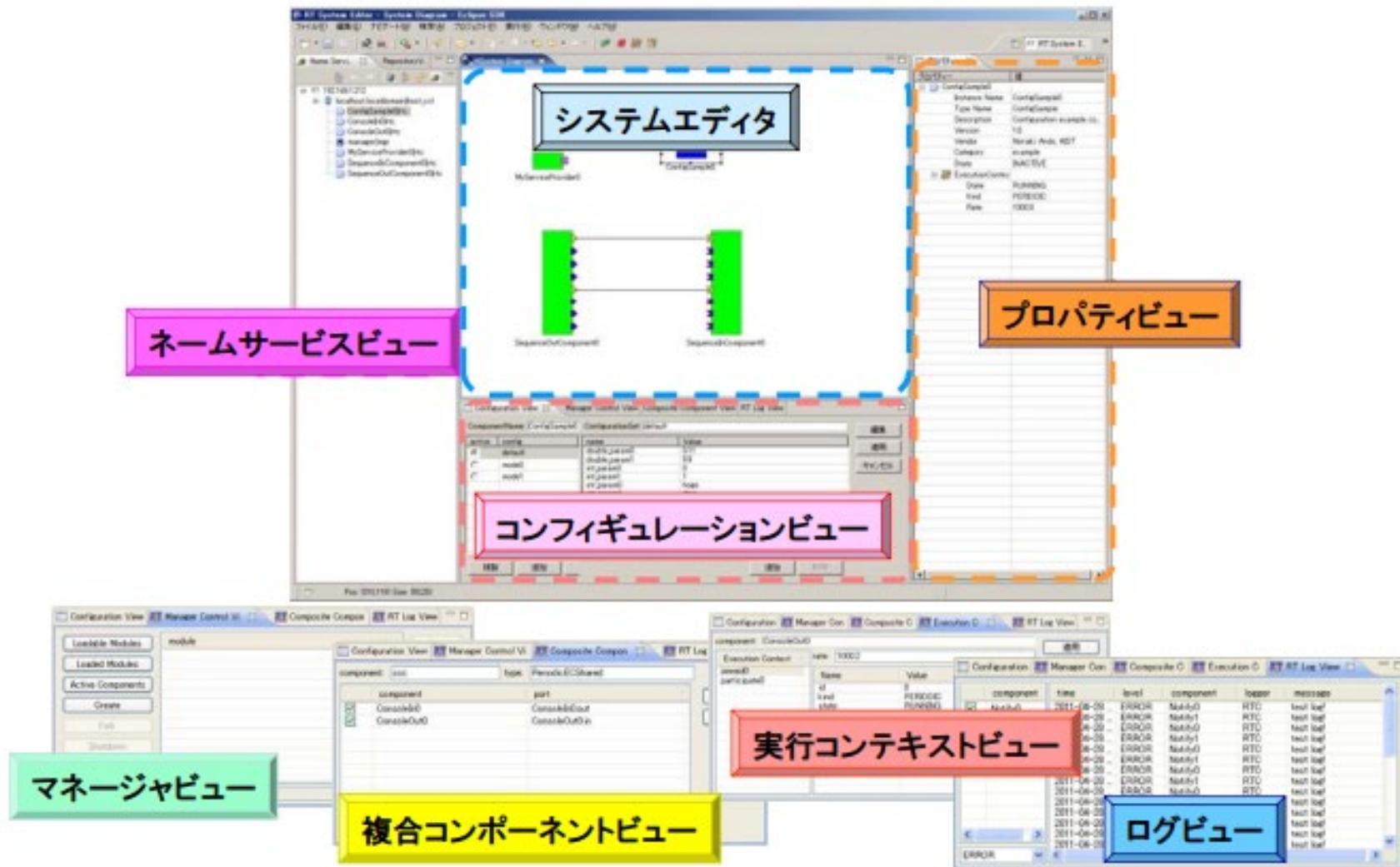
- RTCをGUIで操作するためのツール
  - データポート、サービスポートの接続
  - アクティブ化、非アクティブ化、リセット、終了
  - コンフィギュレーションパラメータの操作
  - 実行コンテキストの操作
    - 実行周期変更
    - 実行コンテキストの関連付け
  - 複合化
  - マネージャからRTCを起動
  - 作成したRTシステムの保存、復元



# RT System Editorの起動

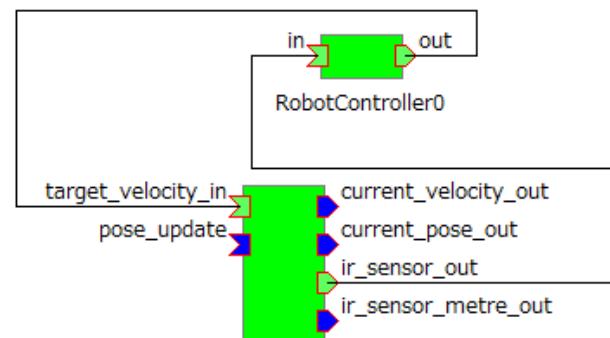


# RT System Editorの画面構成



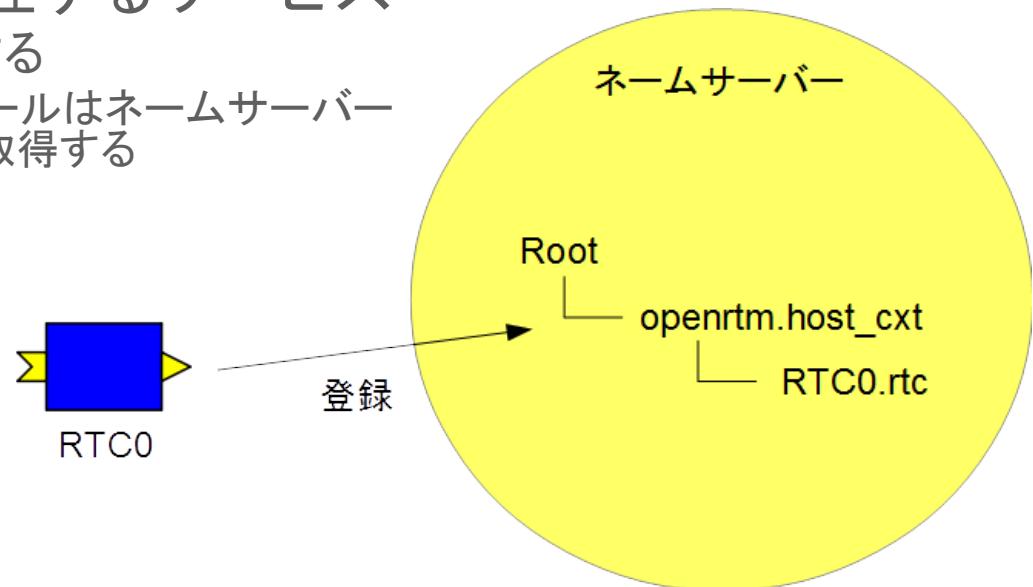
# RobotControllerコンポーネントの動作確認

- シミュレータコンポーネントと接続してシミュレータ上のロボットを操作するRTシステムを作成する
  - ネームサーバーを起動する
  - RaspberryPiMouseSimulatorコンポーネントを起動する
    - Windows
      - 展開したZIPファイルのEXEフォルダ内「RaspberryPiMouseSimulatorComp.exe」をダブルクリック
    - Ubuntu
      - インストールしていない場合
        - » \$ wget [https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM\\_Tutorial/master/script/install\\_raspimouse\\_simulator.sh](https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/master/script/install_raspimouse_simulator.sh)
        - » \$ sh install\_raspimouse\_simulator.sh
      - RasPiMouseSimulatorRTC/buildに移動して以下のコマンドを実行
        - » \$ src/RaspberryPiMouseSimulatorComp
  - RobotControllerコンポーネント起動
  - RaspberryPiMouseSimulatorコンポーネントとRobotControllerコンポーネントを接続して「All Activate」を行う

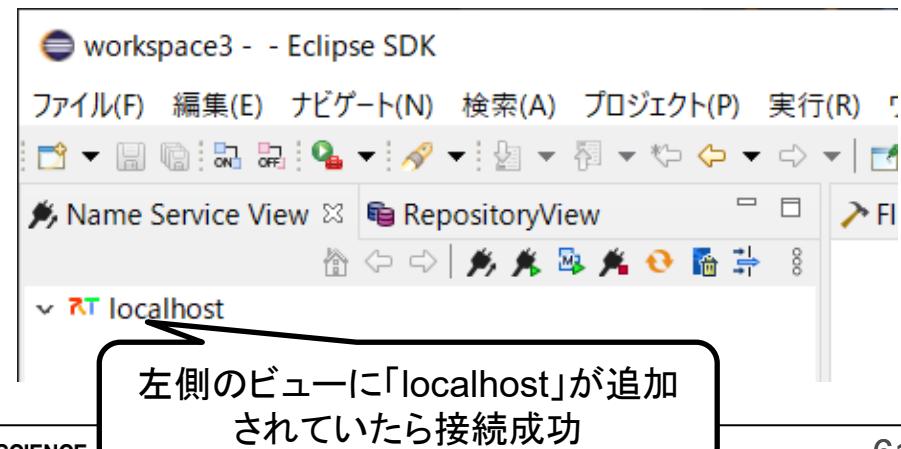
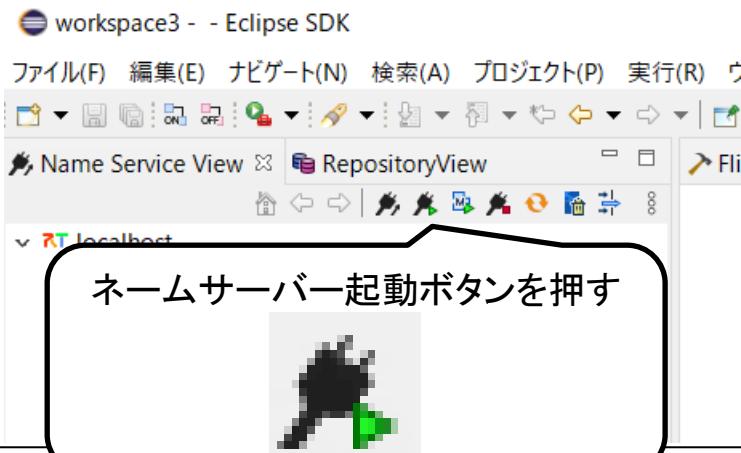


# ネームサーバーの起動

- オブジェクトを名前で管理するサービス
  - RTCを一意の名前で登録する
    - RT System Editor等のツールはネームサーバーから名前でRTCの参照を取得する

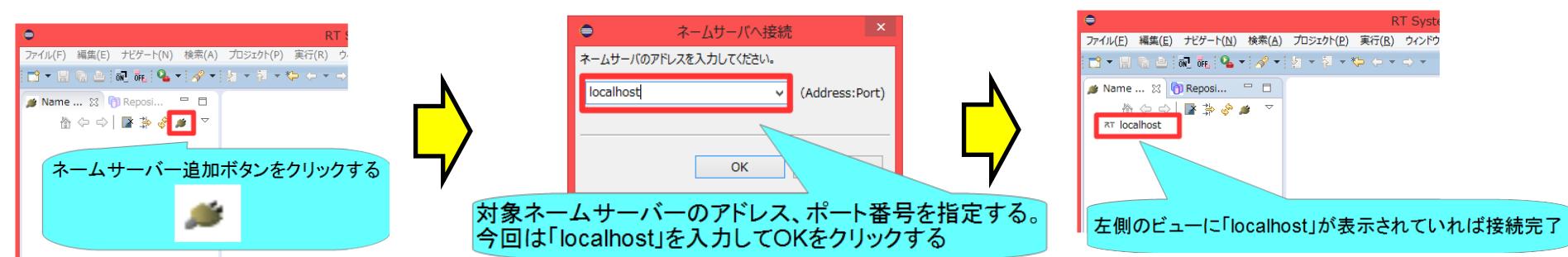


- 起動する手順



# ネームサーバーの起動

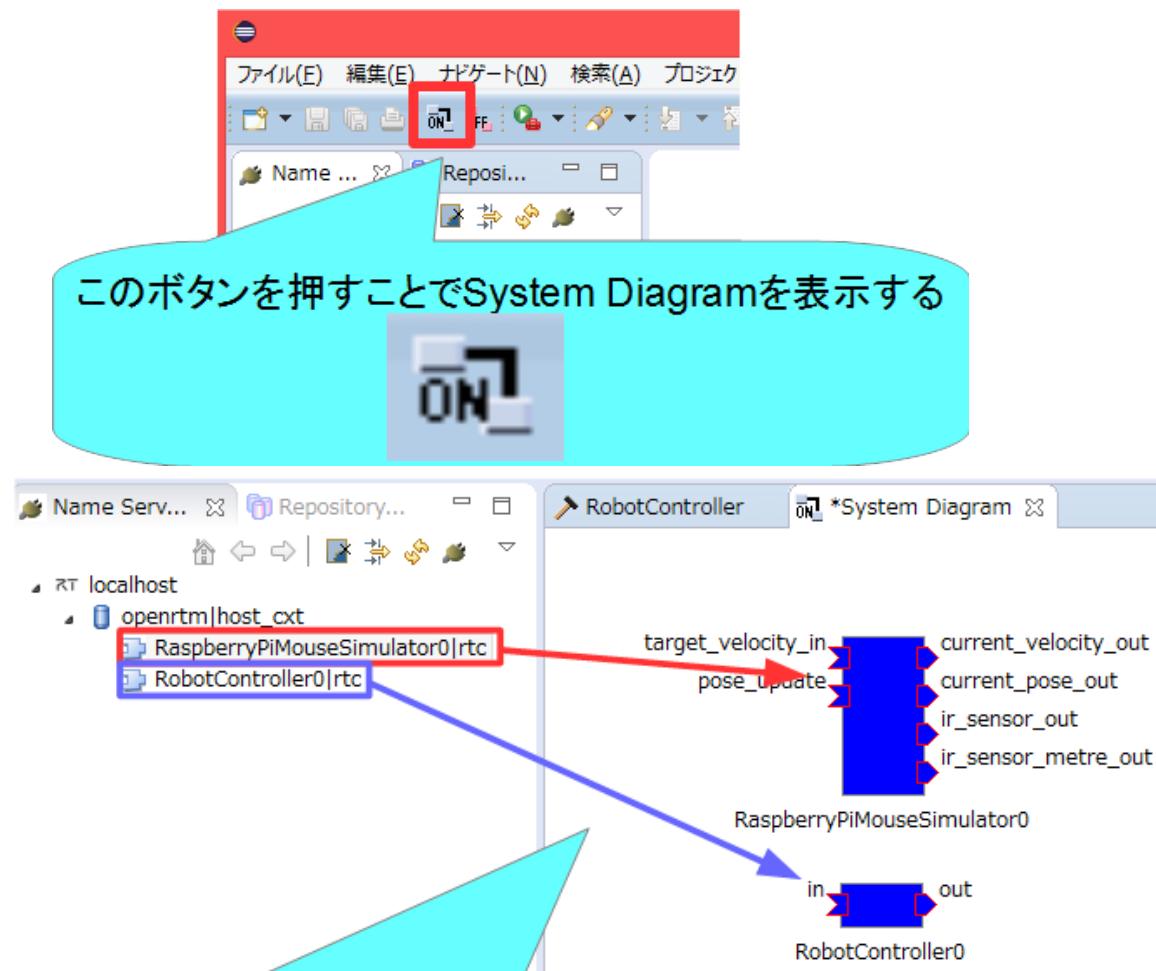
- OpenRTM-aist 1.1.2以前の手順
  - Windows 10
    - 左下の「ここに入力して検索」にStart Naming Serviceと入力して起動
  - Ubuntu
    - \$ rtm-naming



# RobotControllerコンポーネントの動作確認

- シミュレータコンポーネントと接続してシミュレータ上のロボットを操作する RTシステムを作成する
  - ネームサーバーを起動する
  - RaspberryPiMouseSimulatorコンポーネントを起動する
    - Windows
      - USBメモリ内のEXEフォルダ内「RaspberryPiMouseSimulatorComp.exe」をダブルクリック
    - Ubuntu
      - インストールしていない場合
        - » \$ wget [https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM\\_Tutorial/master/script/install\\_raspimouse\\_simulator.sh](https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/master/script/install_raspimouse_simulator.sh)
        - » \$ sh install\_raspimouse\_simulator.sh
      - RasPiMouseSimulatorRTC/buildに移動して以下のコマンドを実行
        - » src/RaspberryPiMouseSimulatorComp
  - RobotControllerコンポーネント起動
    - Windows
      - **build¥src**フォルダの**Release**(もしくは**Debug**)フォルダ内に RobotControllerComp.exeが生成されているためこれを起動する
    - Ubuntu
      - **build/src**フォルダにRobotControllerCompが生成されているためこれを起動する
  - RobotControllerコンポーネント、RasPiMouseSimulatorコンポーネントを接続して「All Activate」を行う

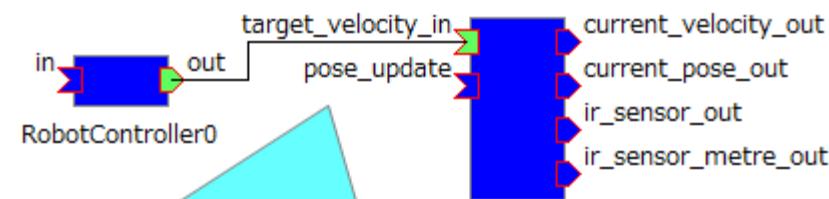
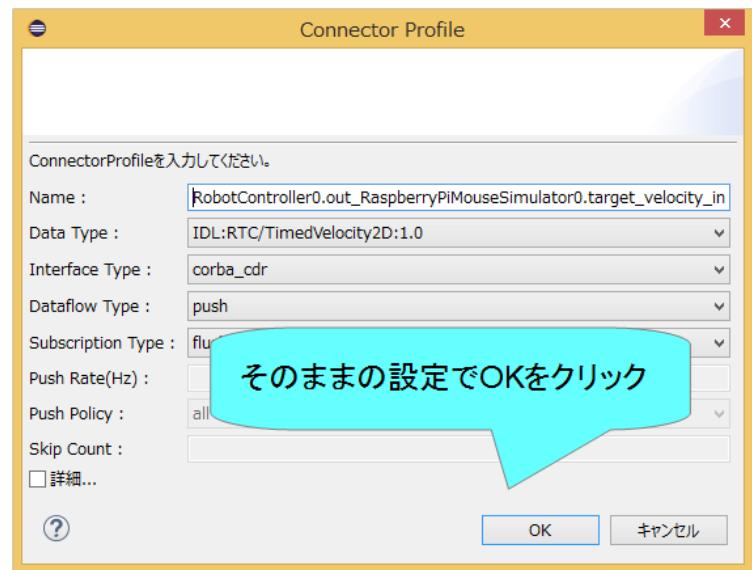
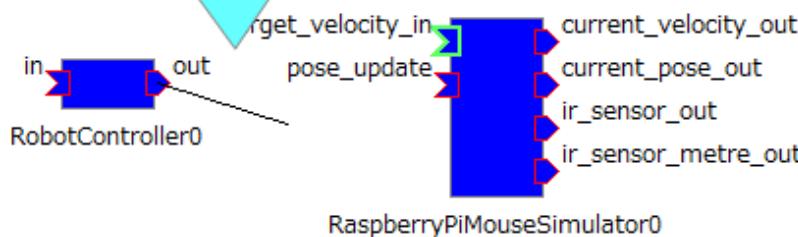
# データポートの接続



左側のネームサービスビューから  
RaspberryPiMouseSimulator0.rtc、RobotController0.rtcを  
System Diagramにドラッグアンドドロップ

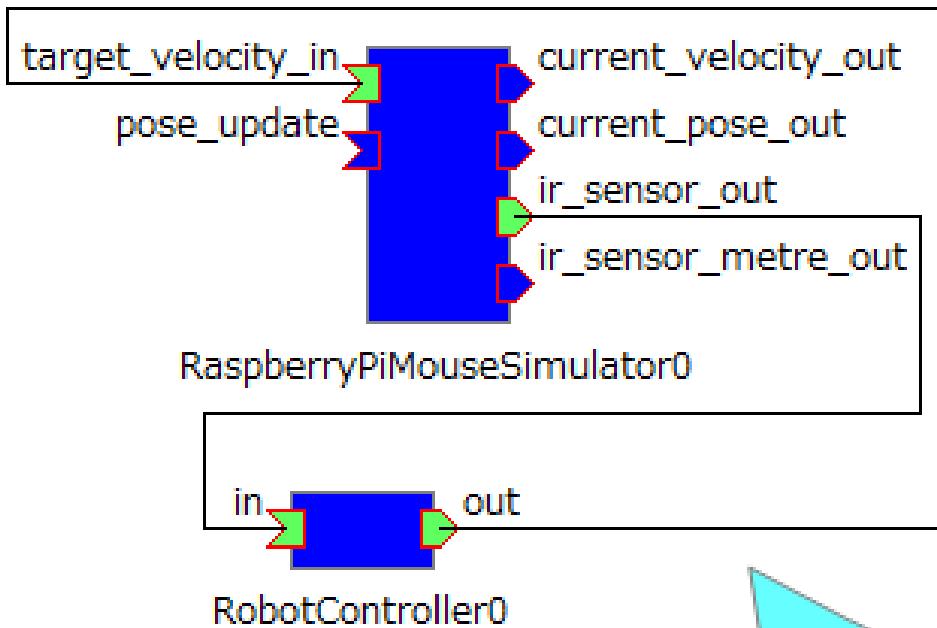
# データポートの接続

RobotController0の「out」を選択して、  
RaspberryPiMouseSimulator0の  
「target\_velocity\_in」にドラッグアンドドロップ



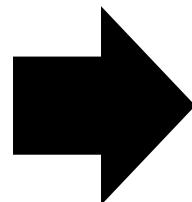
1. ポートの間に線が表示される
2. InPort、OutPortが緑色で表示される

# データポートの接続

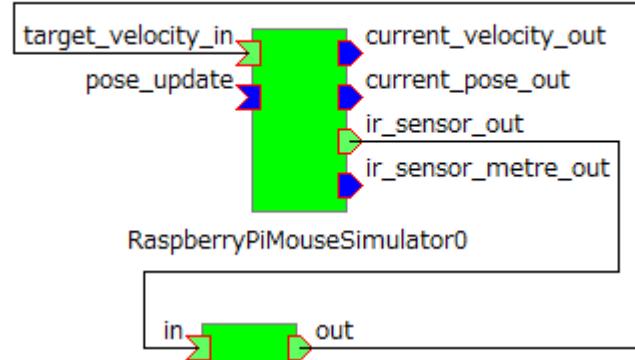


RaspberryPiMouseSimulator0の「ir\_sensor\_out」と  
RobotController0の「in」を接続する

# アクティブ化



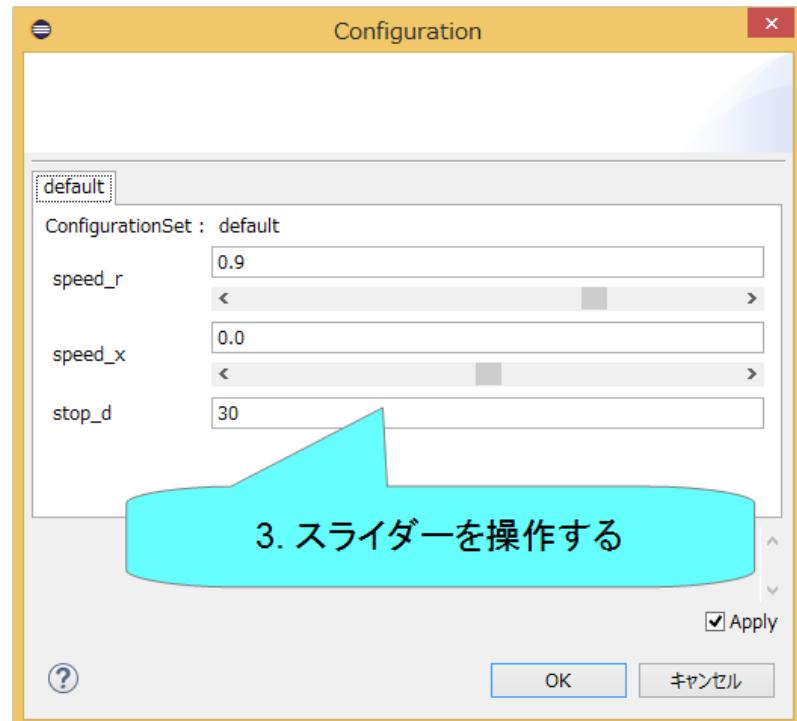
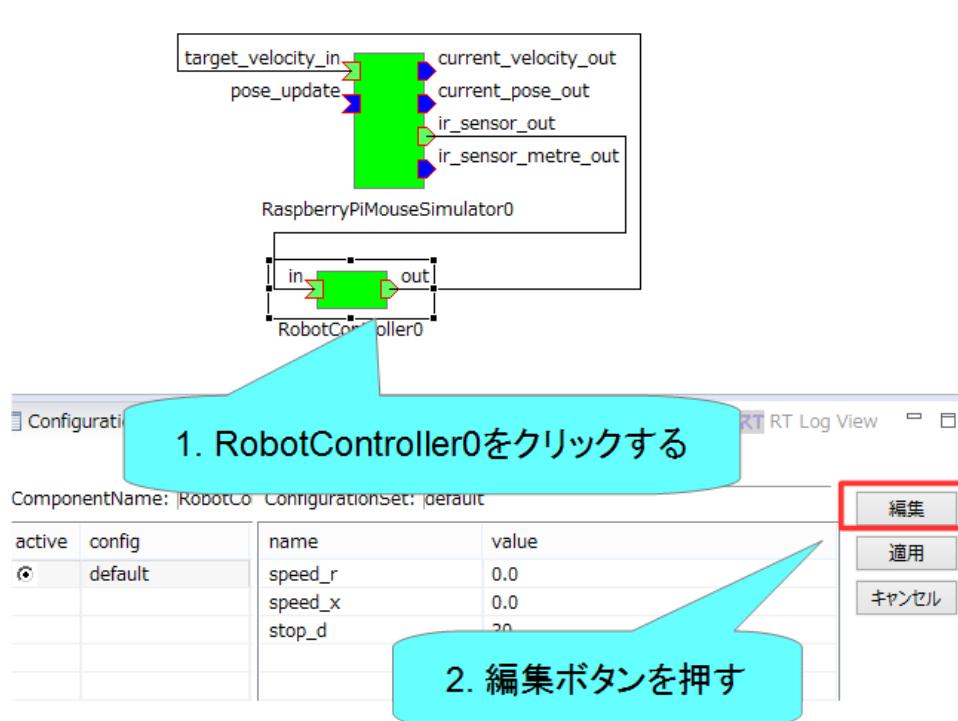
「All Activate」ボタンを押す



RTCが緑色になればアクティブ化成功

# コンフィギュレーションパラメータの操作

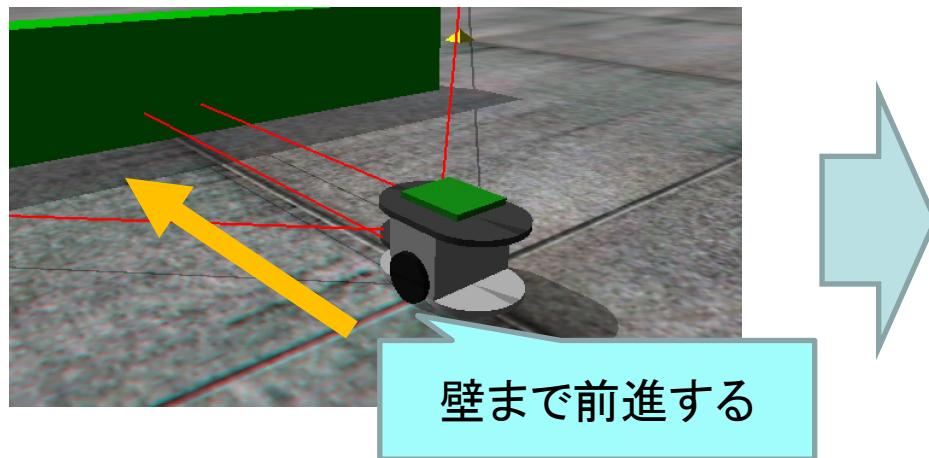
- コンフィギュレーションパラメータをRT System Editorから操作する



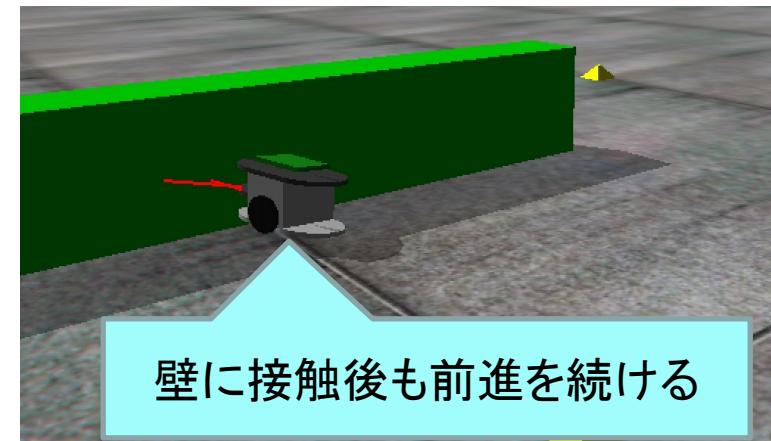
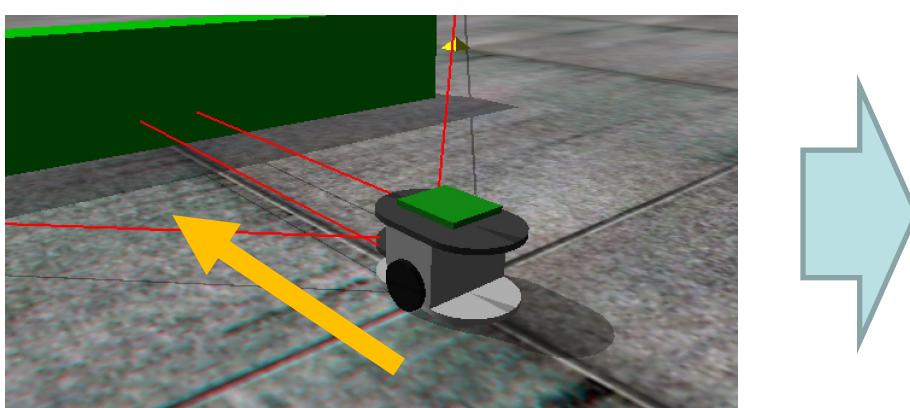
- 以下の動作ができるか確認
  - シミュレータ上のロボットがスライダーで操作できるか？
  - ロボットが障害物に近づくと停止するか？

# 動作確認

- 距離センサに壁が近づくと停止する場合

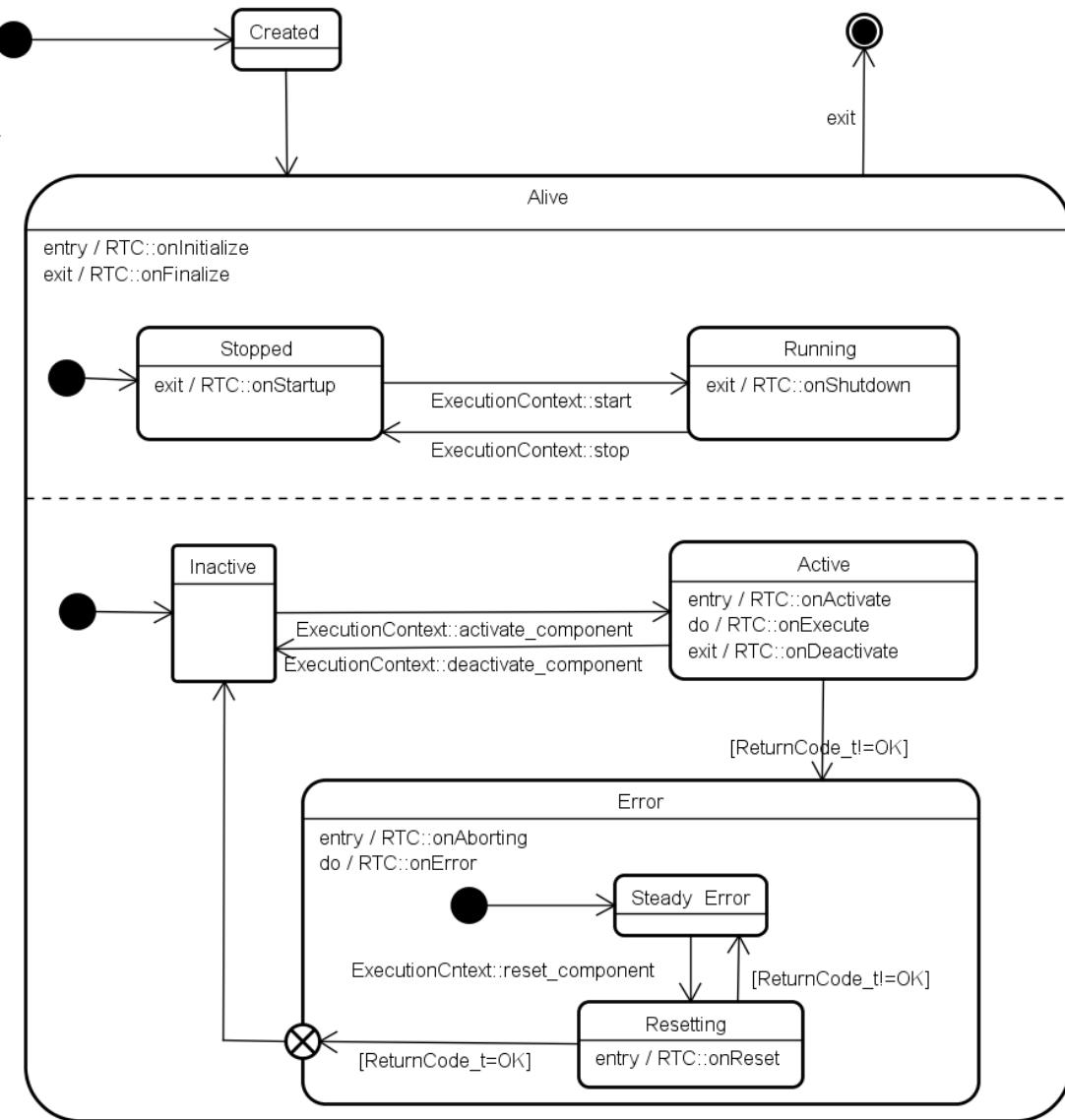


- 距離センサに壁が近づいても停止しない場合

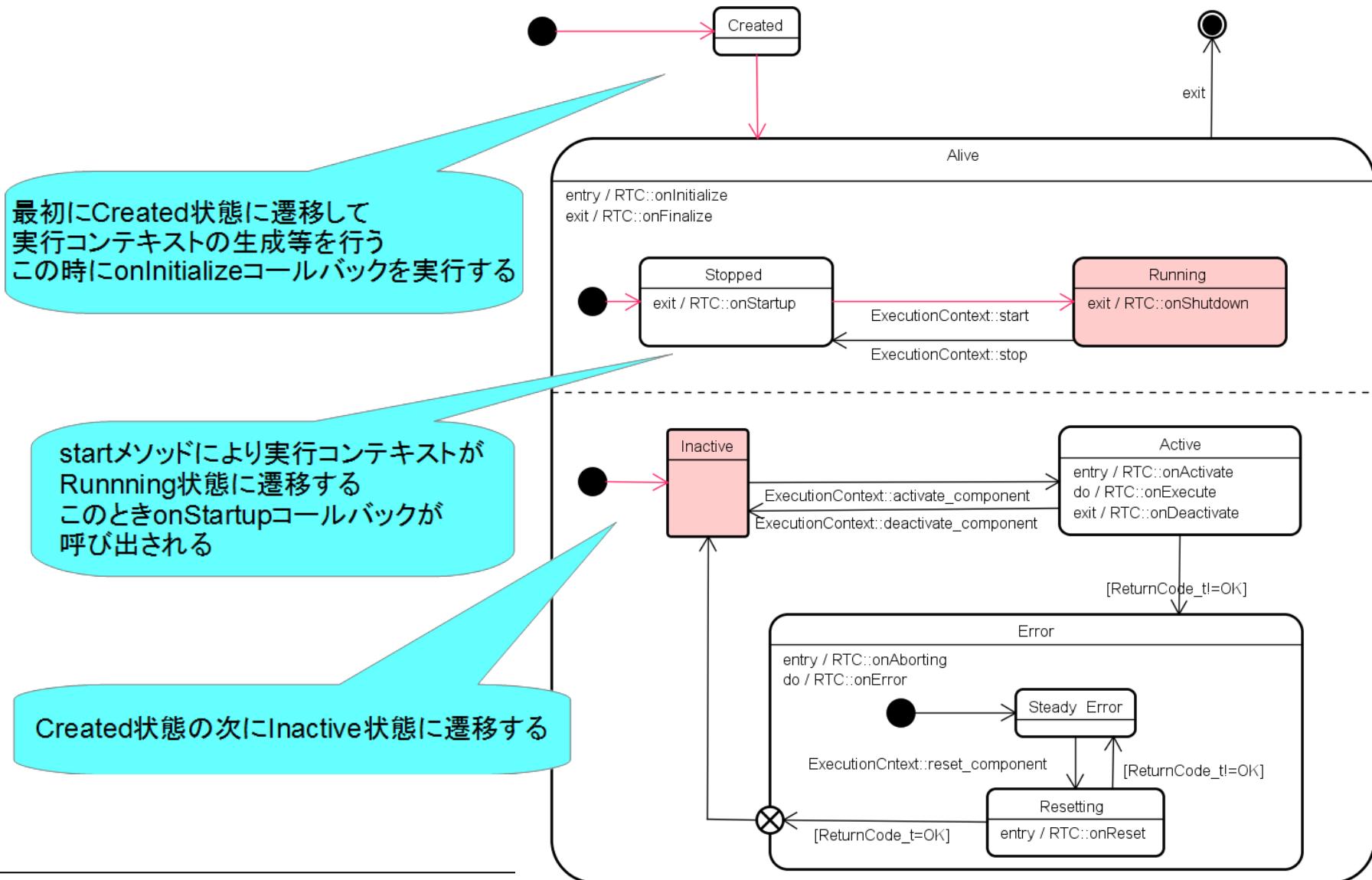


# RTコンポーネントの状態遷移

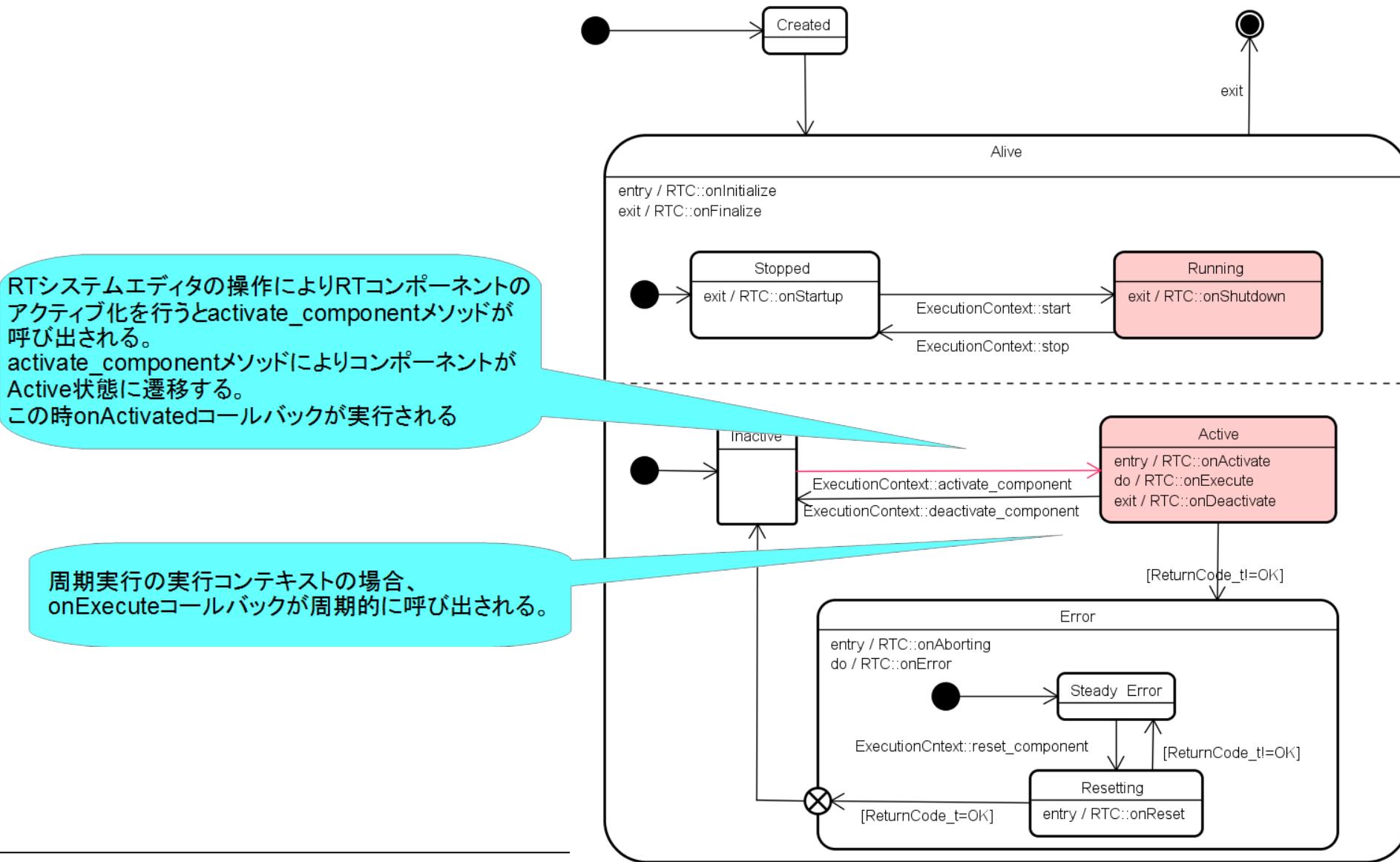
- RTCには以下の状態が存在する
  - Created**
    - 生成状態
    - 実行コンテキストを生成し、start()が呼ばれて実行コンテキストのスレッドが実行中(Running)状態になる
    - 自動的にInactive状態に遷移する
  - Inactive**
    - 非活性状態
    - activate\_componentメソッドを呼び出すと活性状態に遷移する
    - RT System Editor上での表示は青
  - Active**
    - 活性状態
    - onExecuteコールバックが実行コンテキストにより実行される
    - リターンコードがRTC\_OK以外の場合はエラー状態に遷移する
    - RT System Editor上での表示は緑
  - Error**
    - エラー状態
    - onErrorコールバックが実行コンテキストにより実行される
    - reset\_componentメソッドを呼び出すと非活性状態に遷移する
    - RT System Editor上での表示は赤
  - 終了状態**



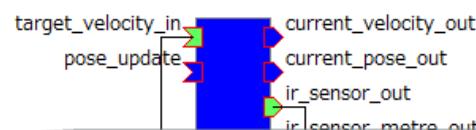
# RTコンポーネントの状態遷移(生成直後)



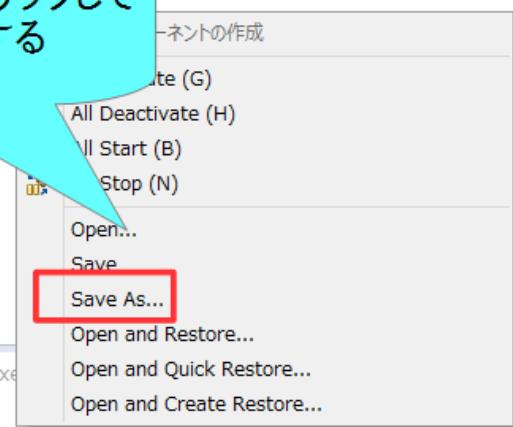
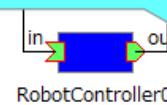
# RTコンポーネントの状態遷移(アクティブ化)



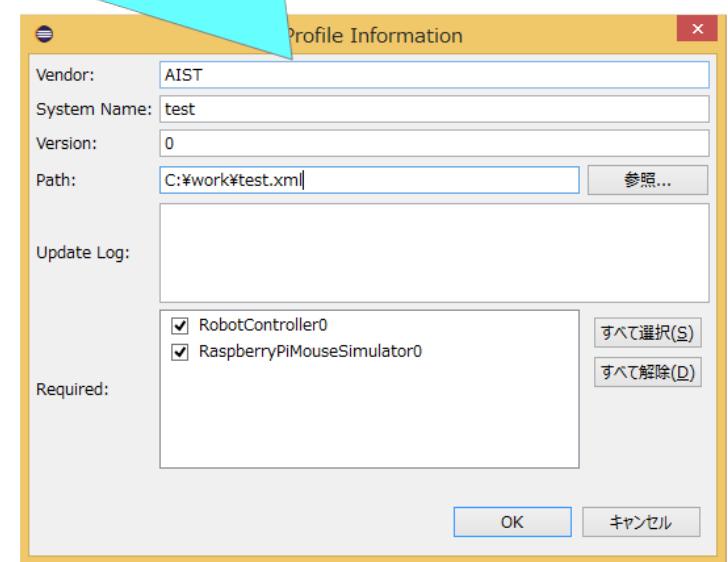
# システムの保存



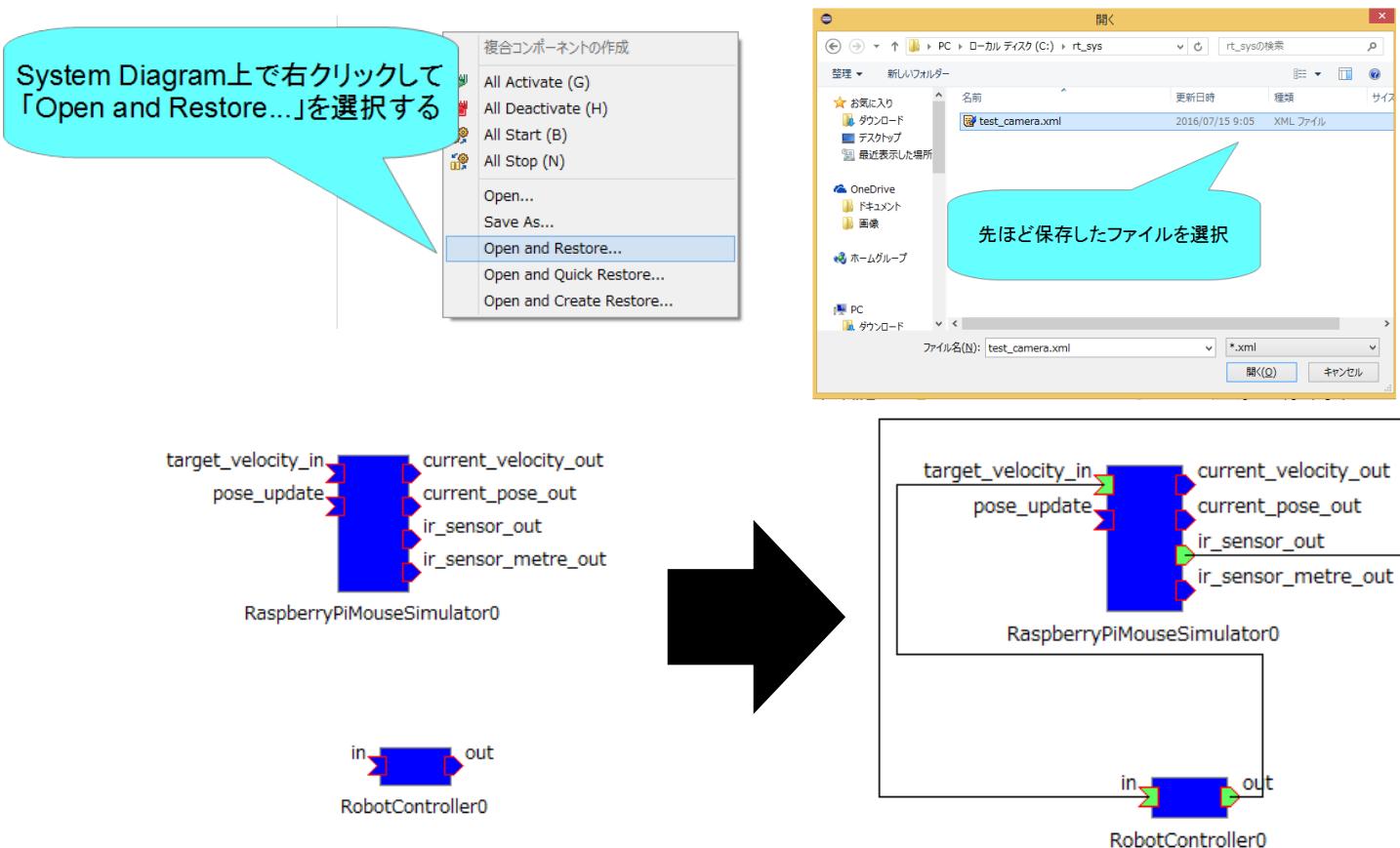
System Diagram上で右クリックして  
「Save As...」を選択する



ベンダ名、システム名、バージョン、保存ファイル名を入力



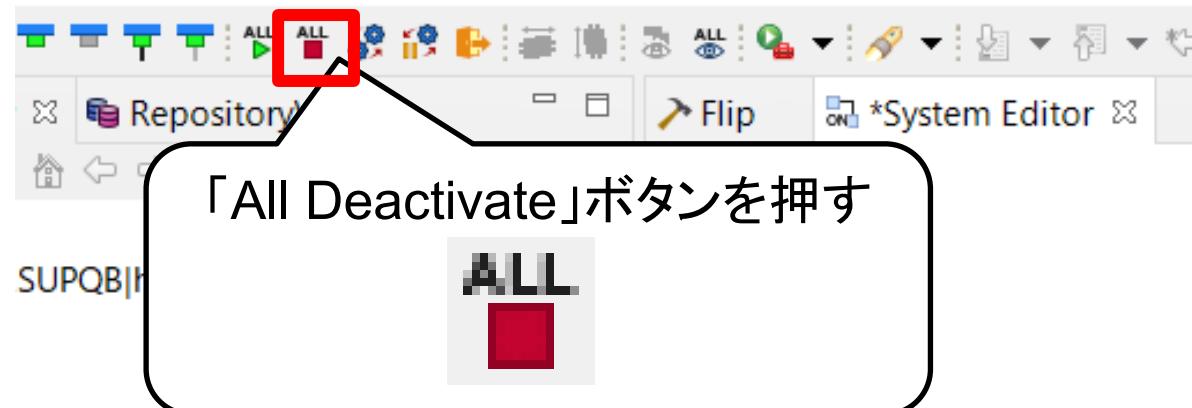
# システムの復元



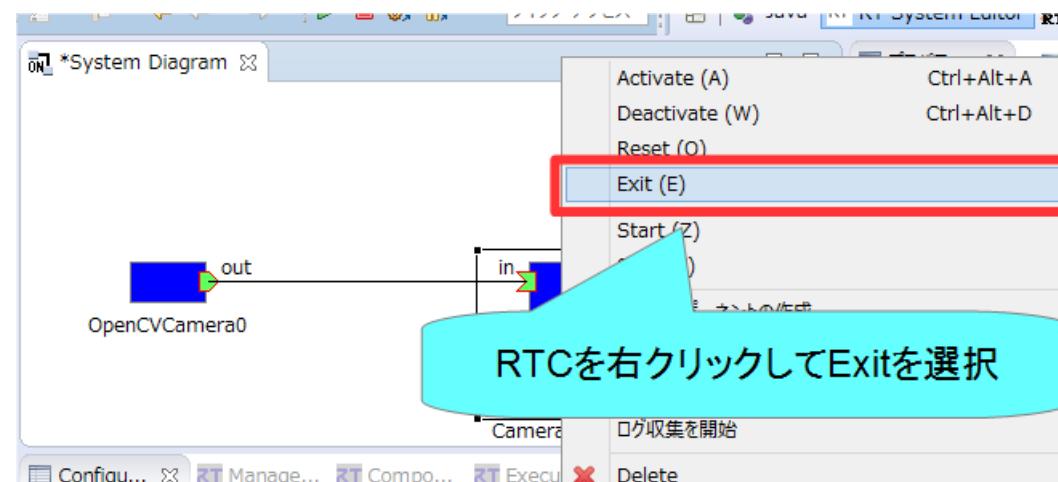
- 以下の内容を復元
  - ポート間の接続
  - コンフィギュレーション
  - 「Open and Create Restore」を選択した場合はマネージャからコンポーネント起動

# 非アクティブ化、終了

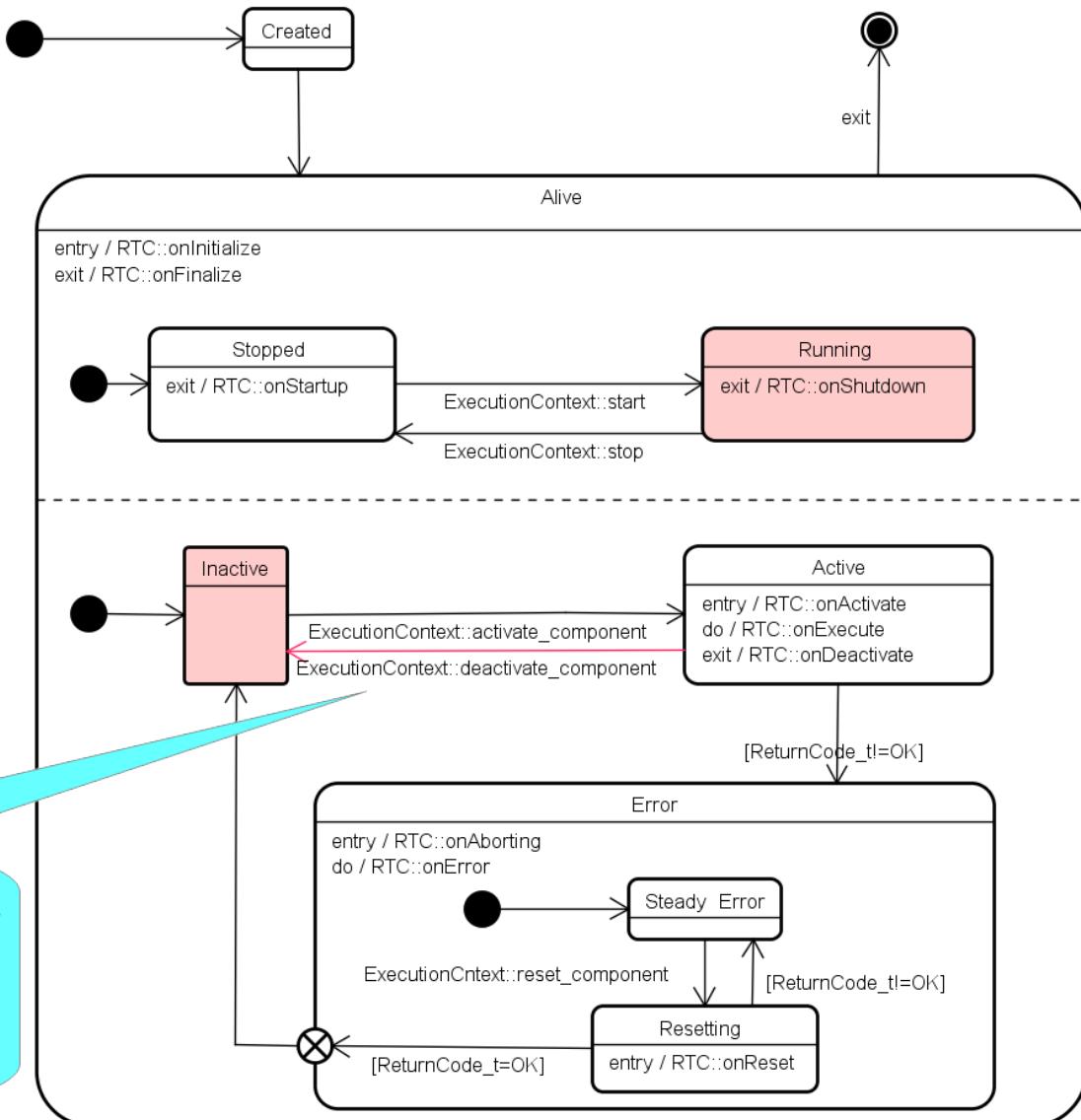
- 非アクティブ化



- 終了



# RTコンポーネントの状態遷移(非アクティブ化)



RTシステムエディタの操作によりRTコンポーネントの非アクティブ化を行うと`deactivate_component`メソッドが呼び出される。  
`deactivate_component`メソッドによりコンポーネントが`Inactive`状態に遷移する。  
この時`onDeactivated`コールバックが実行される

# Raspberry Piマウス実機との接続

- Raspberry PiとノートPCを無線LANで接続
  - Raspberry Piが無線LANアクセスポイントになる



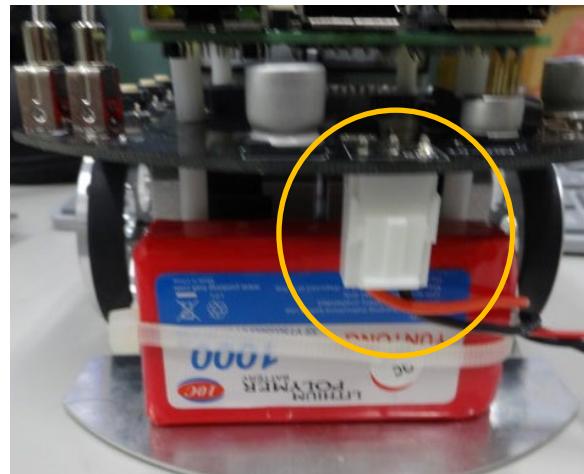
- 注意事項
  - ノートPCに複数のネットワークインターフェースが存在する場合にRTCの通信ができない可能性があります。
    - 問題が発生した場合は個別に対応します。
  - Raspberry Piアクセスポイント接続後はインターネットに接続できなくなります。
    - オンライン開催の場合はZoom、Teams接続用のPC、タブレット端末を用意してください。
    - もしくは有線LANでインターネットに接続する。
  - Raspberry Piアクセスポイント接続後に、起動済みのOpenRTP、ネームサーバー、RTCは再起動してください。
  - Raspberry Piはシャットダウンしてから電源スイッチをオフにするようにしてください
  - モーター電源スイッチはこまめに切るようにしてください

# Raspberry Piマウスの電源について

- Raspberry Piマウスを以下のどちらかと接続する
  - リチウムポリマーバッテリー
    - 充電が必要(配布したバッテリーは充電済み)



- VH3ピンでRaspberry Piマウスと接続する



- 電源ケーブル

# 電源ケーブルの接続

- 充電が切れることがあるのでこちら推奨
- 3本のケーブルを接続する



Raspberry Piマウスに接続する。

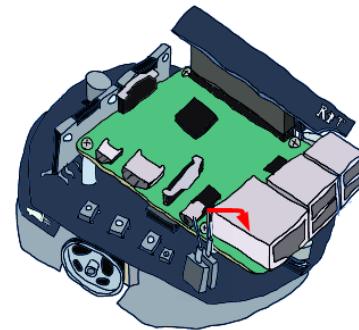


コンセントに接続  
必要に応じて3P→2P変換アダプターを使用する

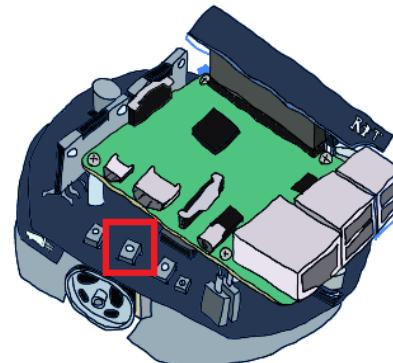


# Raspberry Piの起動

- Raspberry Piの電源投入
  - 内側のスイッチをオンにする

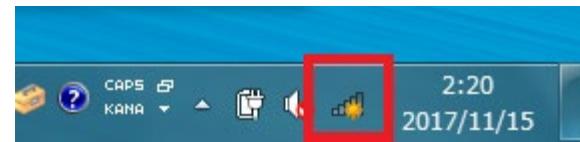


- 電源を切る場合
  - 3つ並んだスイッチの中央のボタンを1秒以上押す
  - 10秒ほどでシャットダウンするため、その後に電源スイッチをオフにする



# Raspberry Piとの接続

- 無線LANアクセスポイントとの接続
  - SSID、パスワードはRaspberry Piマウス上のシールに記載
  - 接続手順(Windows)
    - 画面右下のネットワークアイコンをクリック



- raspberrypi\_xx(もしくはRPiMouse\_xx)に接続後、パスワードを入力



# RaspberryPi Mouse LiDAR付きを選択した場合

- **RaspberryPi Mouse V3** (LiDARが付属している) の場合、ネームサーバー、RTCが自動起動しないため、WEBブラウザからの操作で起動する必要がある。



## RT-Components

- RaspberryPiMouseRTC      [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- RPLidarRTC                [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- Mapper\_MRPT             [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- Localization\_MRPT       [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- PathPlanner\_MRPT        [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- SimplePathFollower      [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- MapServer(Java)          [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)
- NavigationManager(Java) [\[Start\]](#) [\[Stop\]](#) | [\[Activate\]](#) [\[Deactivate\]](#)

# RaspberryPi Mouse LiDAR付きを選択した場合

- ネームサーバーを起動する
  - Start NameServerボタンを押す

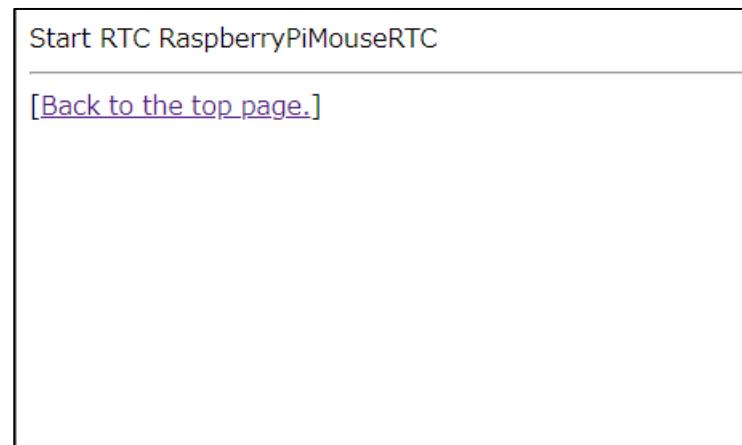


- RaspberryPiMouseRTCを起動する
  - RaspberryPiMouseRTCのStartを押す



# RaspberryPi Mouse LiDAR付きを選択した場合

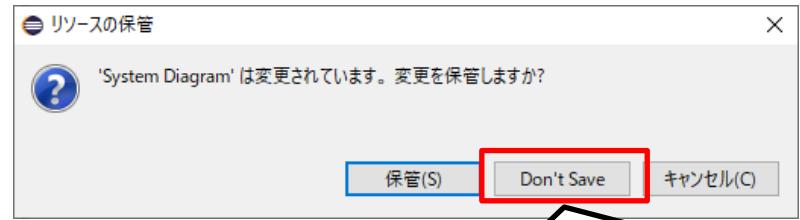
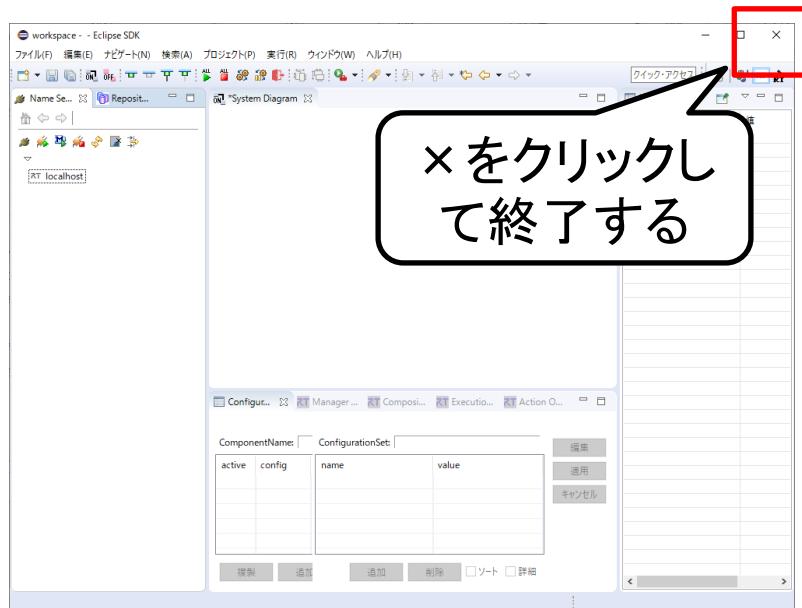
- RaspberryPiMouseRTCを起動する
  - 元の画面に戻るには「Back to the top page.」をクリックする



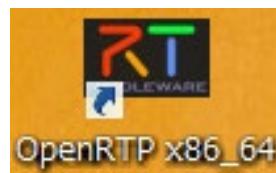
これ以降の作業はLiDAR有り無しで共通

# OpenRTP再起動

- OpenRTPを終了する

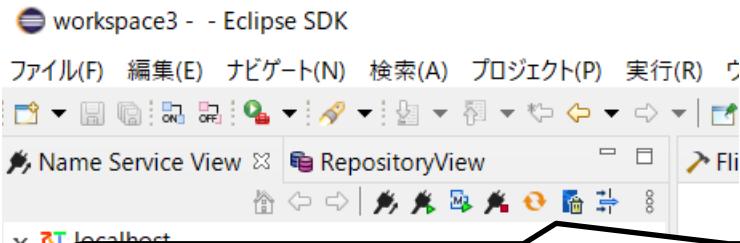


- OpenRTPを再起動する
  - デスクトップのショートカットをダブルクリックする(Windows)
  - 「openrtp」というコマンドを入力(Ubuntu)



# 起動済みのRTC、ネームサーバー再起動

- ネームサーバーを再起動する
  - OpenRTM-aist 1.2、2.0の場合はネームサーバー起動ボタンで再起動



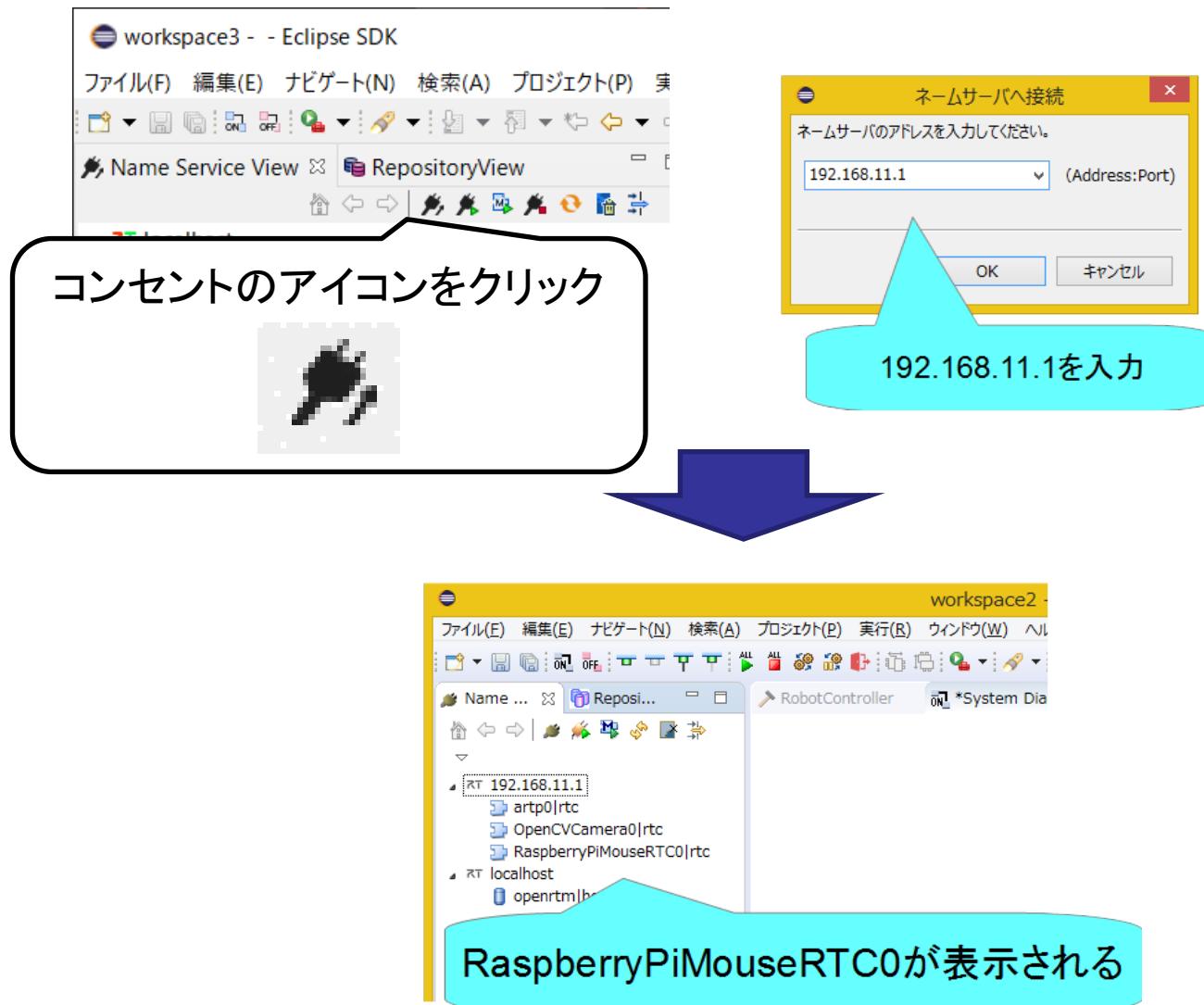
ネームサーバー起動ボタンを押すと、  
ネームサーバー再起動



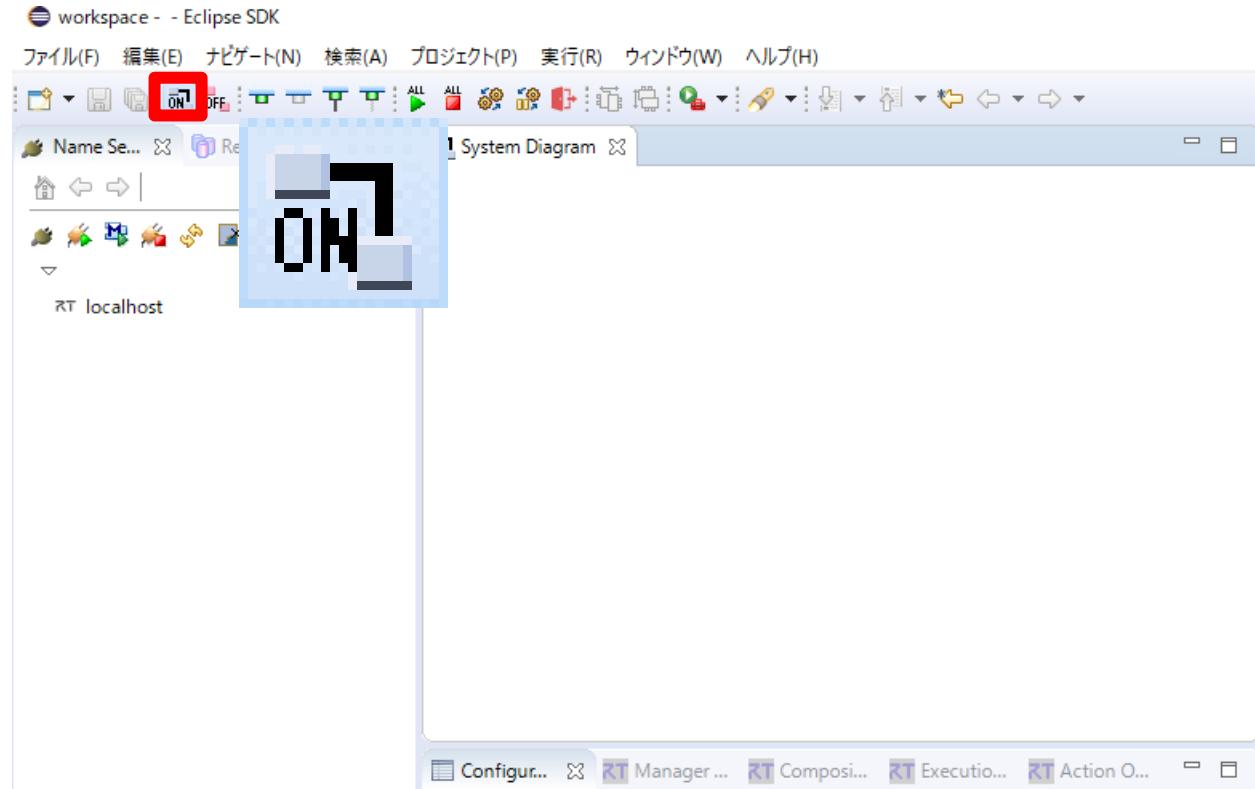
- OpenRTM-aist 1.1.2の場合はネームサーバーのプロセス終了後、「Start Naming Service」を再度実行
- RTC再起動
  - RTCをexitするか、RTC起動時に表示したウィンドウの×ボタンを押して終了する
  - 実行ファイル(RobotControllerComp.exe)を再度実行

C:\Users\信彦\Desktop\workspace\SpeechSample\build\src\Release.. -> omniORB: (0) 2018-06-02 11:24:18.793000: Warning: the local loop back interface (127.0.0.1) is the only address available for this server.  
- sync\_transition: YES  
- transition\_timeout: 0.5  
- type: PeriodicExecutionContext  
- rate: 1000  
- name:  
- port:  
- port\_type: DataOutPort  
- dataport:  
- data\_type: IDL:RTC/TimedString:1,0  
- source\_type: typespecific,new,periodic  
- dataflow\_type: push,pull  
- interface\_type: corba\_cdr,direct,shared\_memory

# ネームサーバーとの接続

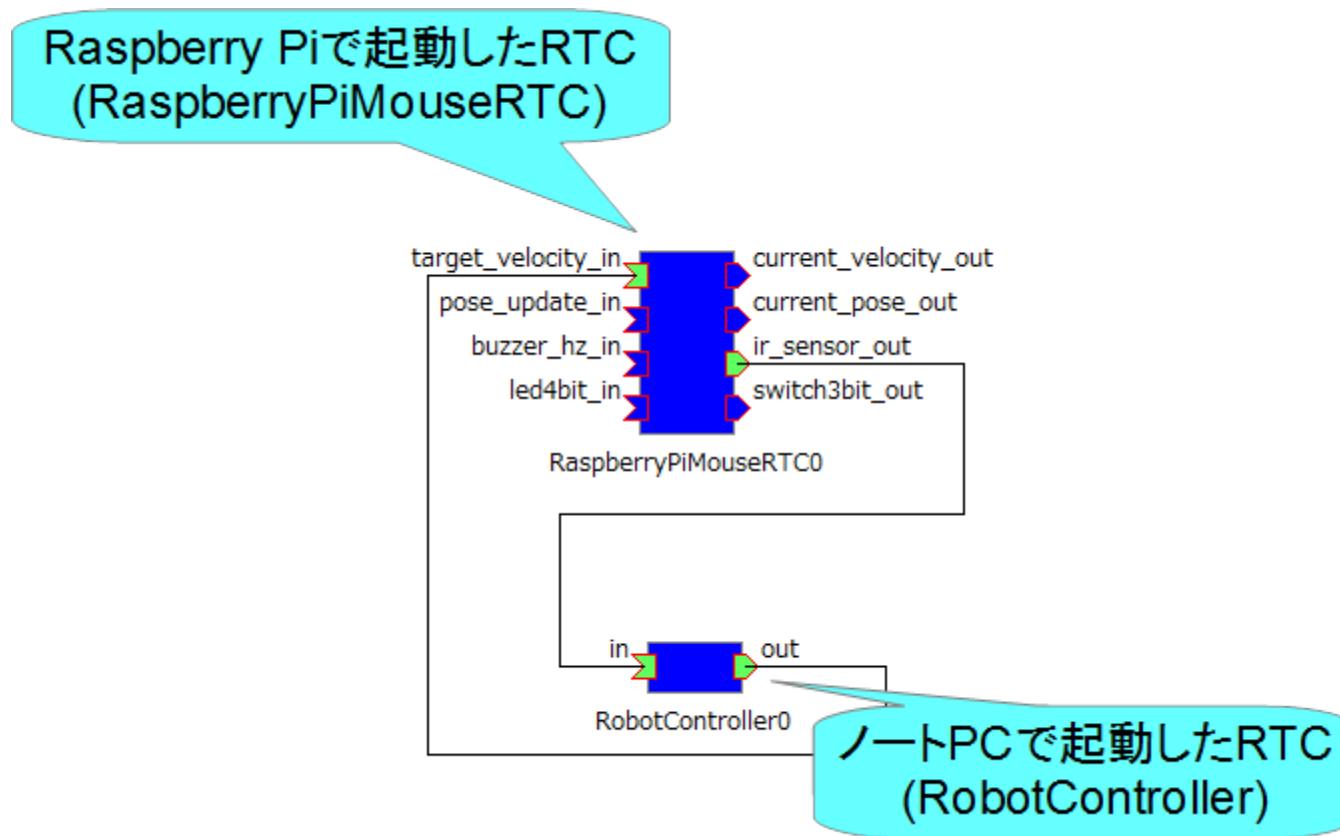


# System Diagramの表示



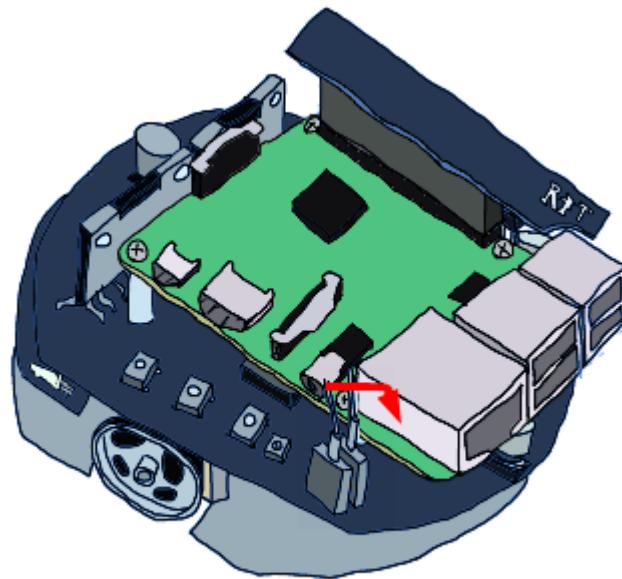
# ポートの接続

- RobotController0とRaspberryPiMouseRTC0を接続する



# 動作確認

- モーターの電源投入
  - 外側のスイッチをONにする



- RTCをアクティブ化して動作確認

# リセット

- RTCがエラー状態に遷移した場合にエディタ上には赤く表示される。



```
RTC::ReturnCode_t Test::onActivated(RTC::UniqueId ec_id) {  
    HANDLE hCom = INVALID_HANDLE_VALUE;  
    hCom = CreateFile("COM5", GENERIC_READ | GENERIC_WRITE, 0, NULL, OPEN_EXISTING, 0, NULL);  
    if (hCom == INVALID_HANDLE_VALUE)  
    {  
        return RTC::RTC_ERROR;  
    }
```

例えばonActivated関数で初期化(この例ではCOMポートの初期化)に失敗した場合はRTC\_ERRORを返すようにしておけば、初期化に失敗した場合にエラー状態に遷移する

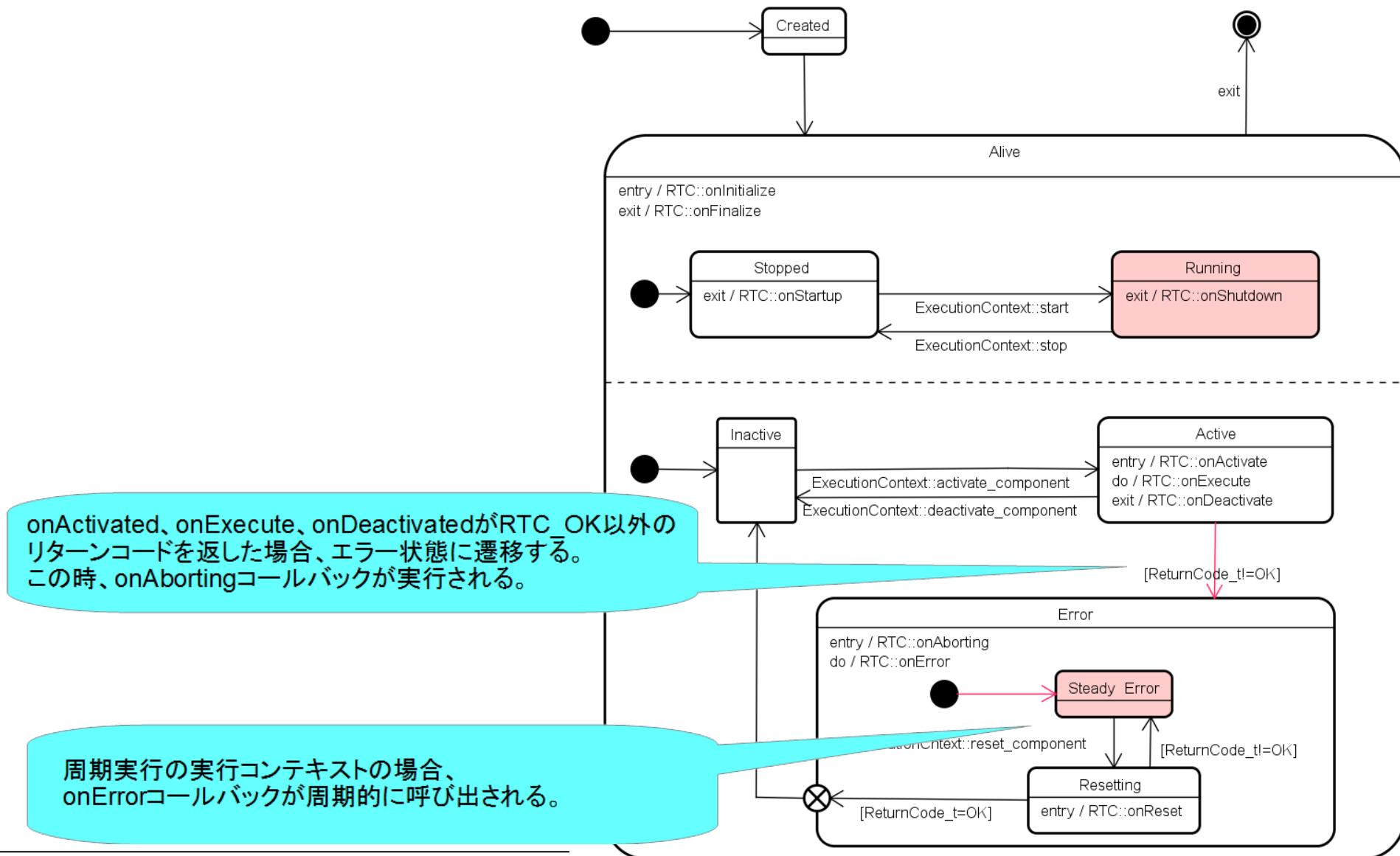
- 以下の操作で非アクティブ状態に戻す



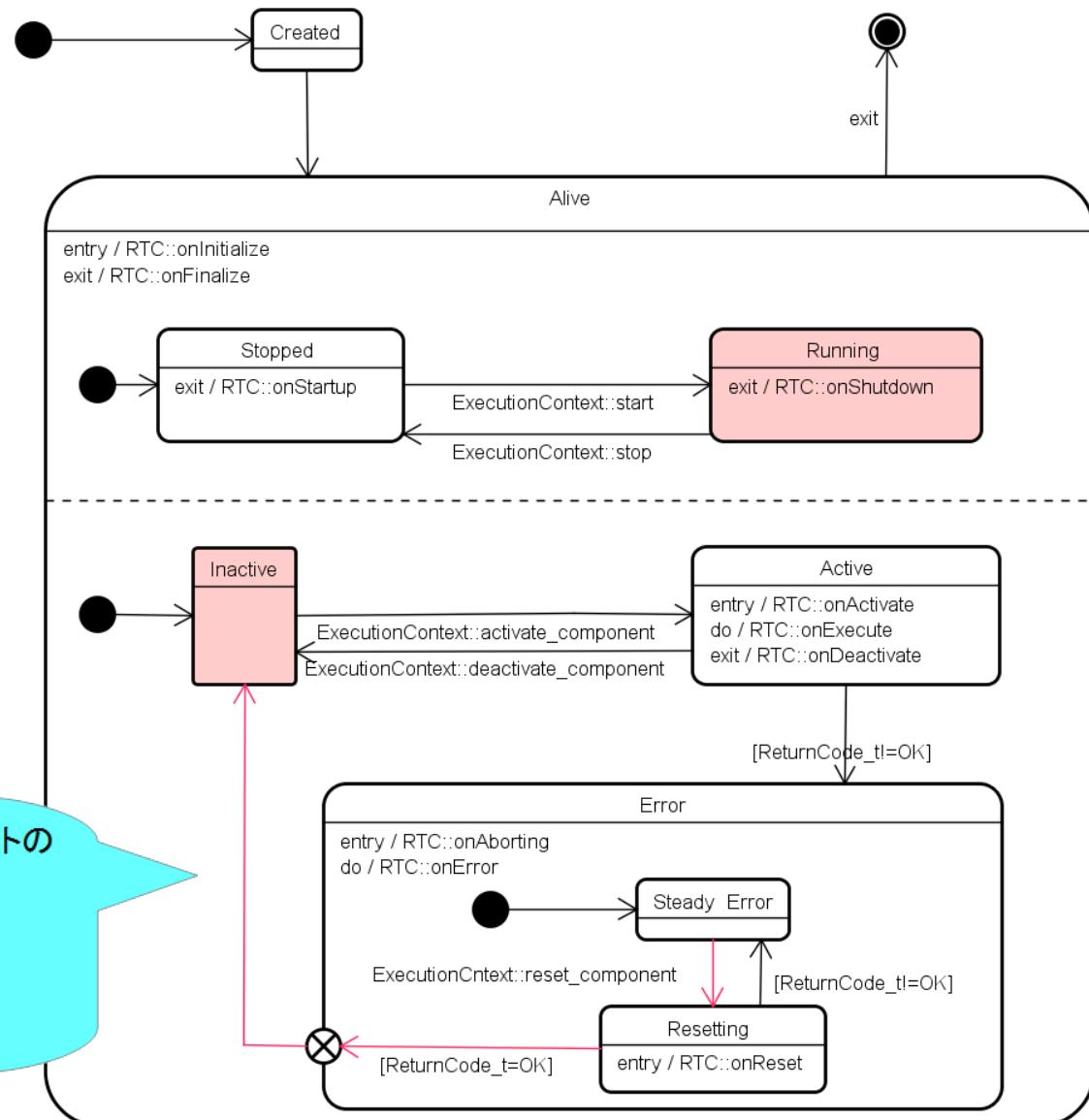
RTCを右クリックしてResetを選択



# RTコンポーネントの状態遷移(エラー)



# RTコンポーネントの状態遷移(リセット)



RTシステムエディタの操作によりRTコンポーネントのリセットを行うとreset\_componentメソッドが呼び出される。  
reset\_componentメソッドによりコンポーネントがInactive状態に遷移する。  
この時onResetコールバックが実行される

# RTC Builder

## 補足

# 起動済みのRTCの終了

- RaspberryPiMouseRTC、RobotControllerコンポーネントが起動している場合は終了してください。
  - RaspberryPiMouseRTCはWEBブラウザの操作でStopボタンを押す

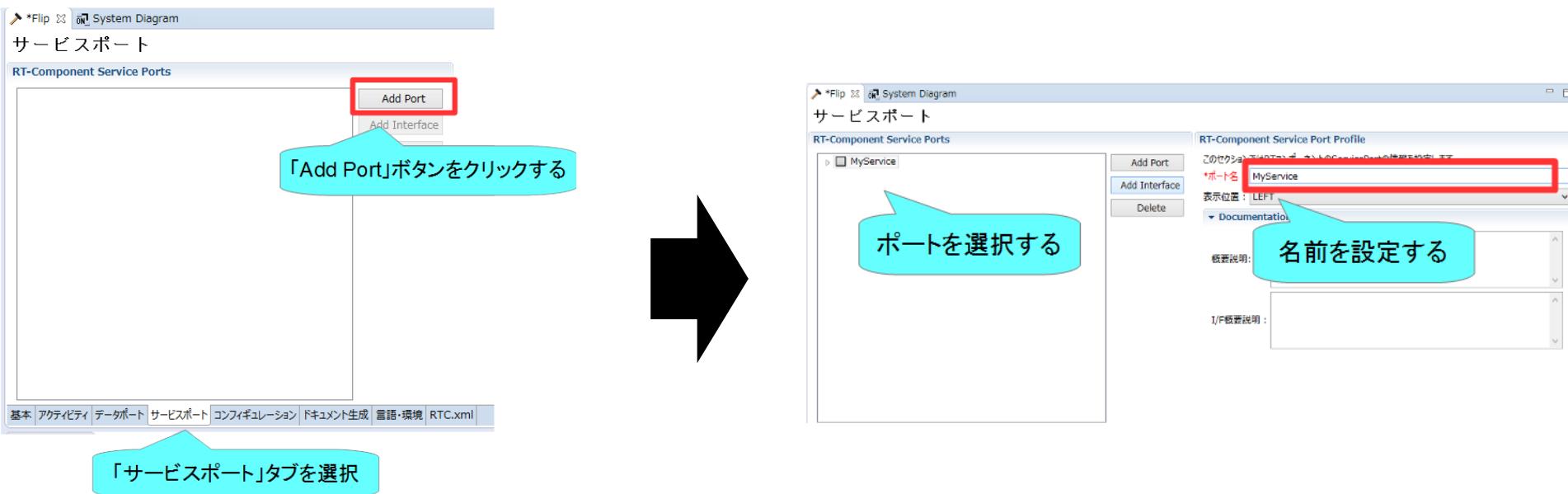
## RaspberryPiMouse with

### RT-Components

○ RaspberryPiMouseRTC	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ RPLidarRTC	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ Mapper_MRPT	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ Localization_MRPT	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ PathPlanner_MRPT	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ SimplePathFollower	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ MapServer(Java)	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>
○ NavigationManager(Java)	<a href="#">[Start]</a> <a href="#">[Stop]</a>   <a href="#">[Activate]</a> <a href="#">[Deactivate]</a>

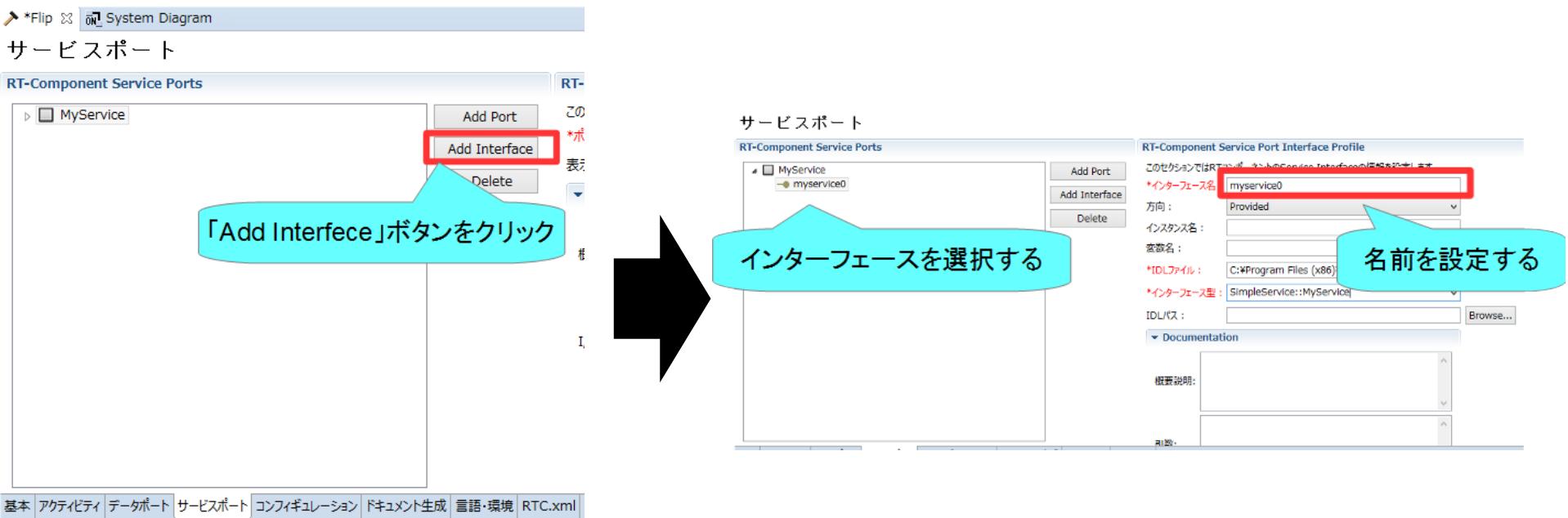
# サービスポートの設定

- サービスポートの追加、インターフェースの追加、設定を行う



# サービスポートの設定

- インターフェースを追加する



# サービスポートの設定

- インターフェースの設定を行う

「Provided」・「Required」から選択  
Provided: サービスを提供する側  
Required: サービスを利用する側

このセクションではRTコンポーネントのService Interfaceの情報を設定します。

\*インターフェース名 : myservice0

方向 : Provided

インスタンス名 :

変数名 :

\*IDLファイル : C:\Program Files (x86)\OpenRTM-aist\1.1.2\Com\SimpleService\MyService.idl

\*インターフェース型 : SimpleService::MyService

IDLパス :

インターフェース型を選択

「Browse...」をクリックしてIDLファイルを選択

IDLファイルが別のIDLファイルをインクルードしている場合にIDLパスを設定

The diagram illustrates the relationship between service interface types and their providers/consumers. It shows two main components: 'Required Interface' (Consumer) and 'Provided Interface' (Provider). The consumer side is represented by a dashed circle containing a 'C' shape, labeled 'ソケット' (Socket) and '機能を使う側' (Side that uses the function). The provider side is represented by a solid circle, labeled 'ロリポップ' (Ripple) and '機能を提供する側' (Side that provides the function).

- コード生成後、Pythonの場合は idlcompile.bat(idlcompile.sh)を起動する



2016/07/03 18:07 Windows J

2016/07/03 18:07 SH ファイル

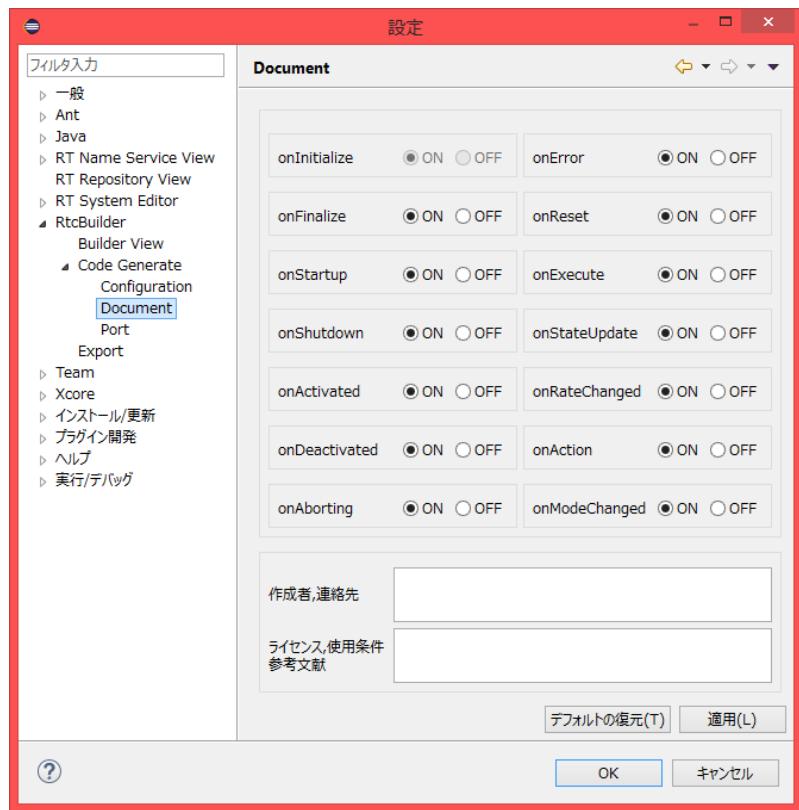
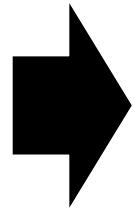
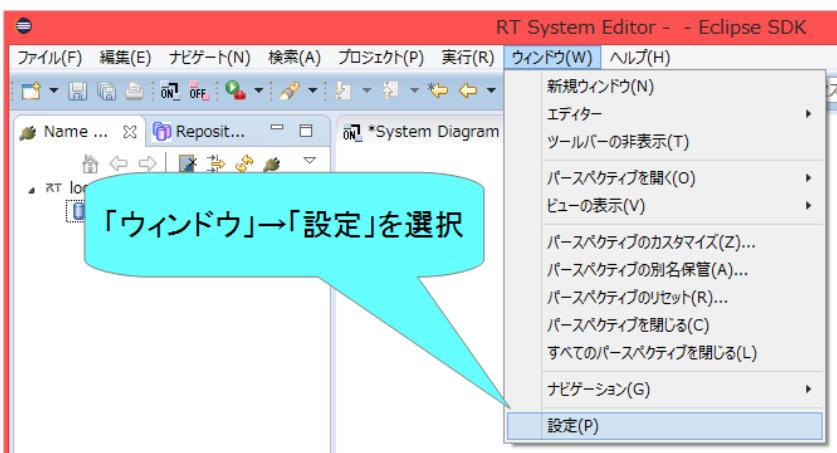
# サービスポートの設定

- IDLファイルについて
  - プログラミング言語に非依存のインターフェース定義言語

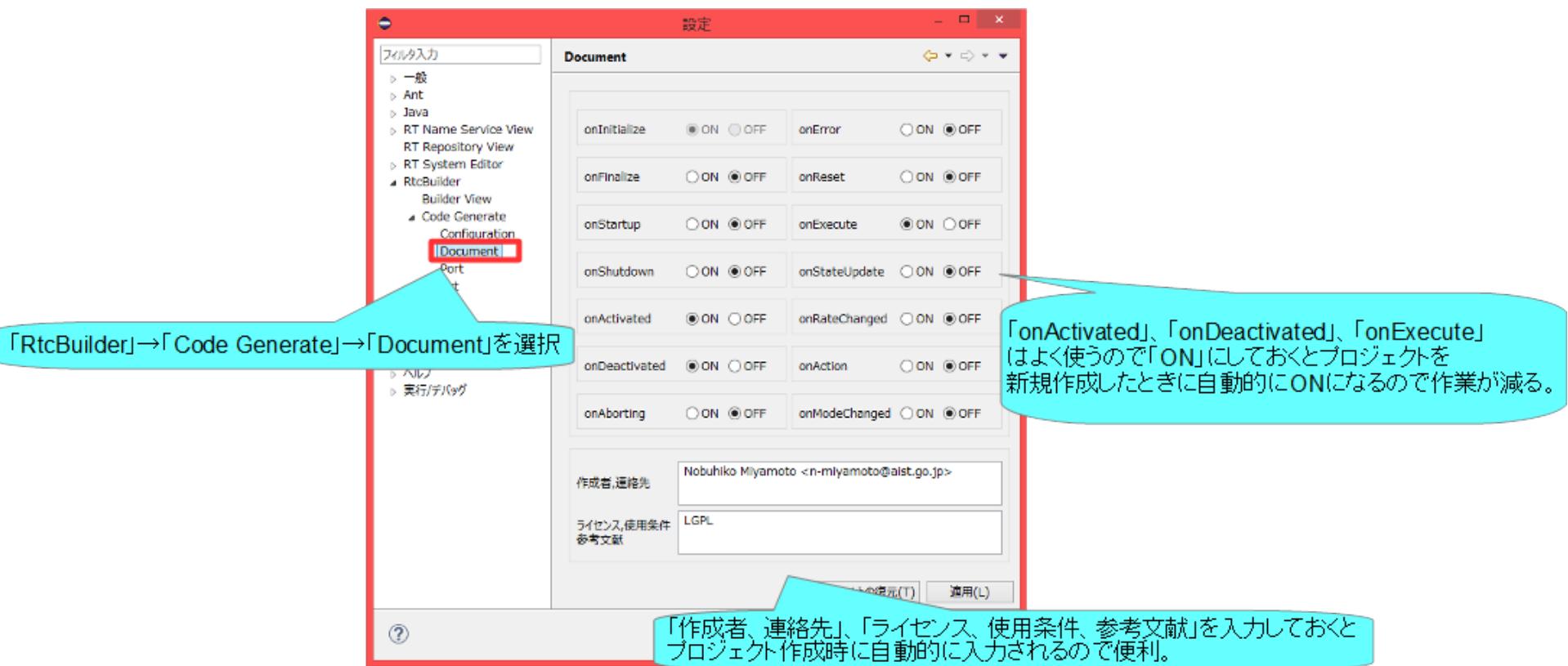
```
1 module SimpleService { ↓
2     typedef sequence<string> EchoList; ↓
3     typedef sequence<float> ValueList; ↓
4     interface MyService ↓
5     { ↓
6         string echo(in string msg); ↓
7         EchoList get_echo_history(); ↓
8         void set_value(in float value); ↓
9         float get_value(); ↓
10        ValueList get_value_history(); ↓
11    }; ↓
12 };
```

- コンシュマー側でプロバイダ側のecho、get\_valueなどのオペレーションを呼び出す

# RTC Builderに関する設定



# RTC Builderに関する設定



# 独自のデータ型の利用

- 独自のデータ型でデータポートの通信を行う手順
  - IDLファイルを作成する
    - MyDataType.idlを任意のフォルダ(ここではC:\UserDefType)作成

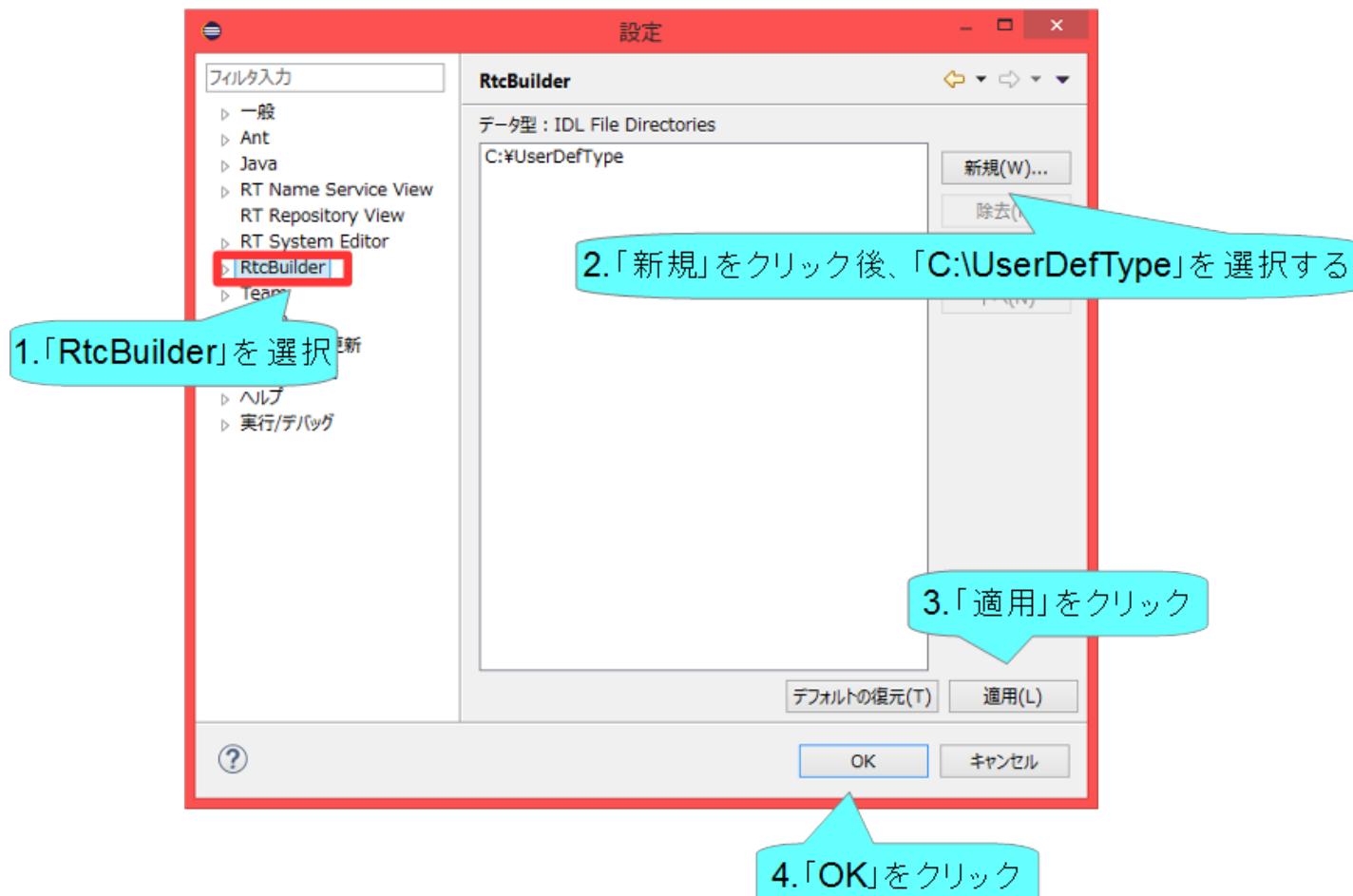
```
1 // @file MyDataType.idl↓
2 #include "BasicDataType.idl"↓
3 ↓
4 struct MyData↓
5 {↓
6     RTC::Time tm;↓
7     short shortVariable;↓
8     long longVariable;↓
9     sequence<double> data;↓
10 } ;[EOF]
```

- 別のIDLファイルをインクルードしている場合は同じフォルダにコピーする

Windows 8... > UserDefType			UserDefTypeの検索
名前	更新日時	種類	
BasicDataType.idl	2014/08/28 20:06	IDL ファイル	
MyDataType.idl	2016/07/03 18:57	IDL ファイル	

# 独自のデータ型の利用

- 独自のデータ型でデータポートの通信を行う手順
  - RTC Builderの設定でIDLファイルの存在するディレクトリを追加



# 独自のデータ型の利用

- 独自のデータ型でデータポートの通信を行う手順

このセクションではRTコンポーネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。

*ポート名 (InPort)	in	Add	*ポート名 (OutPort)	out	Add
< >		Delete	< >		Delete

このセクションではデータポート毎の概要を説明するドキュメントを記述します。  
上のデータポートを選択すると、それぞれのドキュメントが記述できます。

ポート名 :

\*データ型

変数名

表示位置

Document

Document

Document

デーティ型一覧にMyDataが追加

# RT System Editor

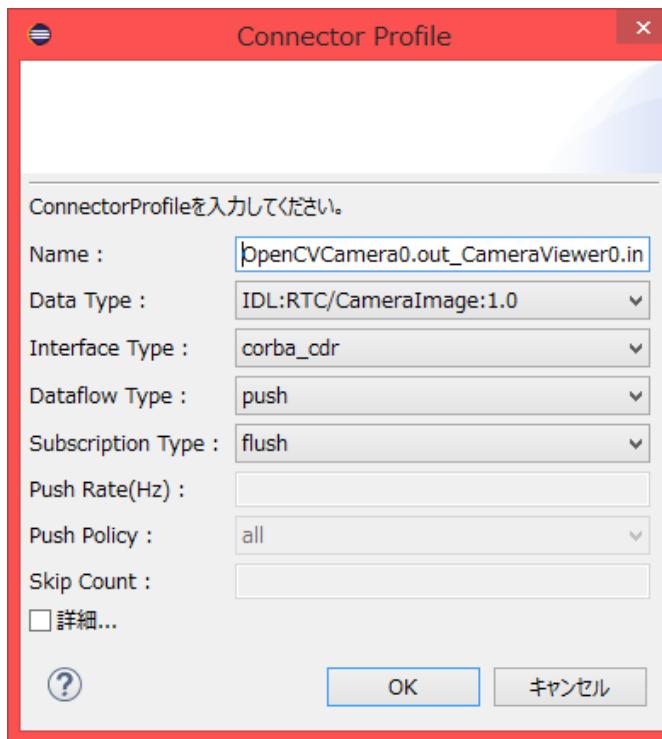
## 補足

# コネクタプロファイルの設定

項目	設定内容
Name	接続の名称
DataType	ポート間で送受信するデータの型. ex)TimedOctet, TimedShortなど
InterfaceType	データを送信方法. ex)corba_cdrなど
DataFlowType	データの送信手順. ex)push, pullなど
SubscriptionType	データ送信タイミング. 送信方法がPushの場合有効. New, Periodic, Flushから選択
Push Rate	データ送信周期(単位:Hz). SubscriptionTypeがPeriodicの場合のみ有効
Push Policy	データ送信ポリシー. SubscriptionTypeがNew, Periodicの場合のみ有効. all, fifo, skip, newから選択
Skip Count	送信データスキップ数. Push PolicyがSkipの場合のみ有効

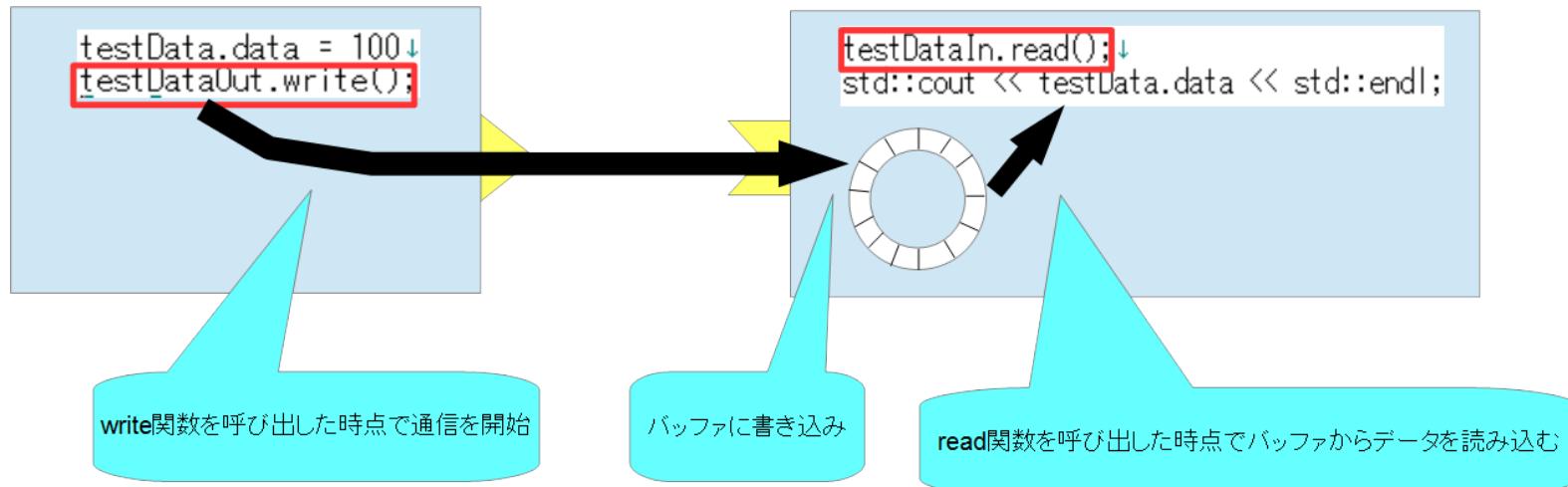
# コネクタプロファイルの設定

- InterfaceType
  - データの送信方法
  - 1.1.2ではcorba\_cdr(CORBAによる通信)のみ選択可能
  - 1.2.0では以下の通信方法も選択可能になる予定
    - direct(同一プロセスで起動したRTC間でデータを直接変数に渡す)
    - shared\_memory(共有メモリによる通信)
- DataFlowType
  - データの送信手順
    - Push
      - OutPortがInPortにデータを送る
    - Pull
      - InPortがOutPortに問い合わせてデータを受け取る
- SubscriptionType
  - データ送信タイミング(DataFlowTypeがPush型のみ有効)
    - flush(同期)
      - バッファを介さず即座に同期的に送信
    - new(非同期)
      - バッファ内に新規データが格納されたタイミングで送信
    - periodic(非同期)
      - 一定周期で定期的にデータを送信
- Push Policy(SubscriptionTypeがnew、periodicのみ有効)
  - データ送信ポリシー
    - all
      - バッファ内のデータを一括送信
    - fifo
      - バッファ内のデータをFIFOで1個ずつ送信
    - skip
      - バッファ内のデータを間引いて送信
    - new
      - バッファ内のデータの最新値を送信(古い値は捨てられる)

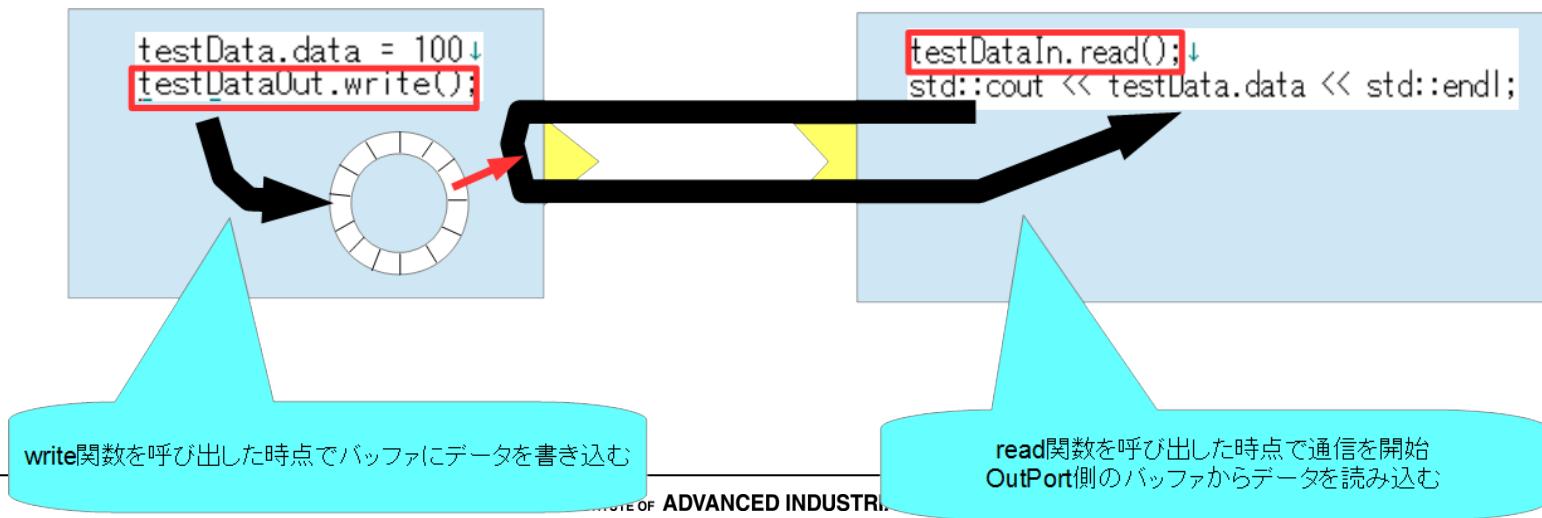


# コネクタプロファイルの設定

- DataFlowType
  - Push

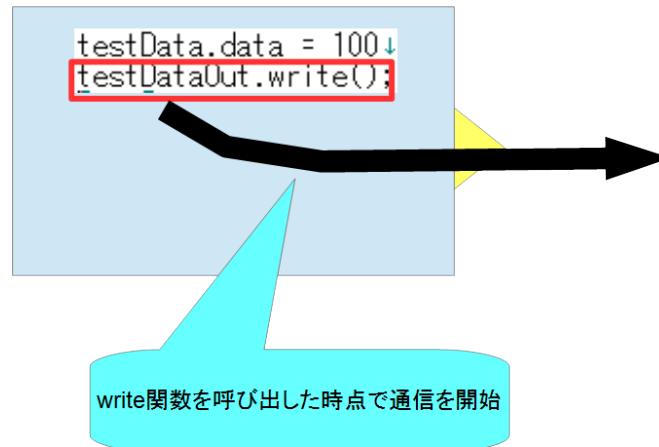


- Pull

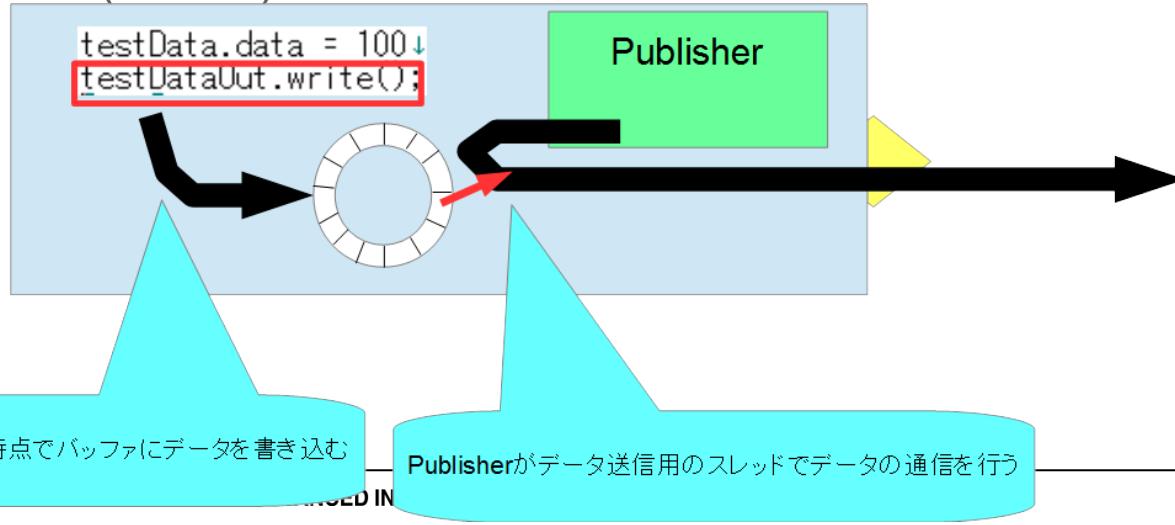


# コネクタプロファイルの設定

- SubscriptionType
  - flush(同期)

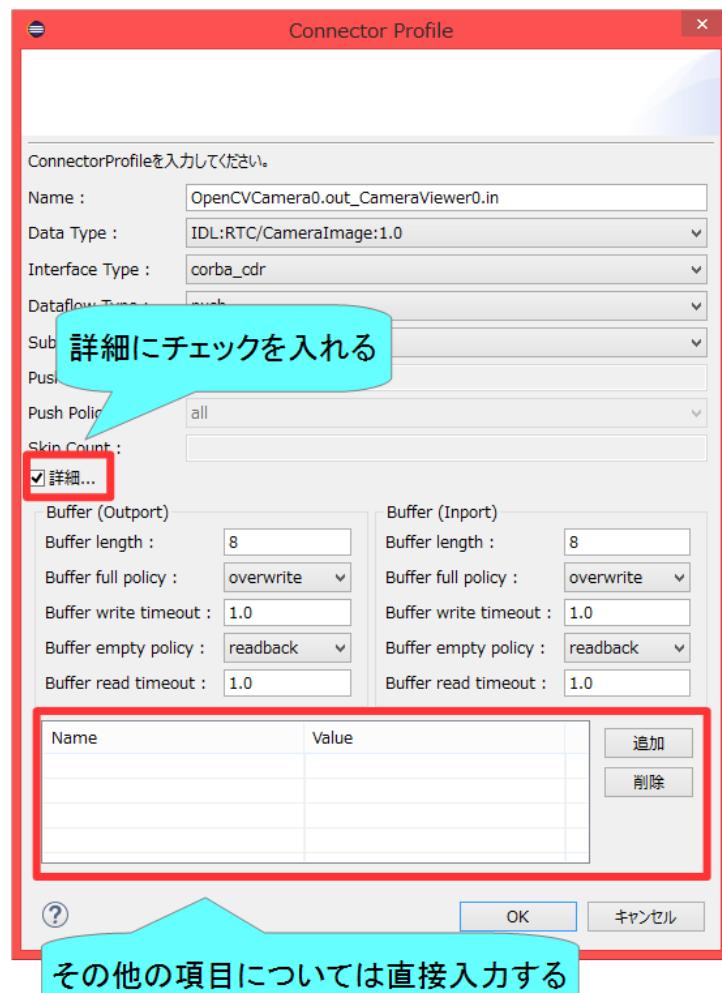


- new、periodic(非同期)



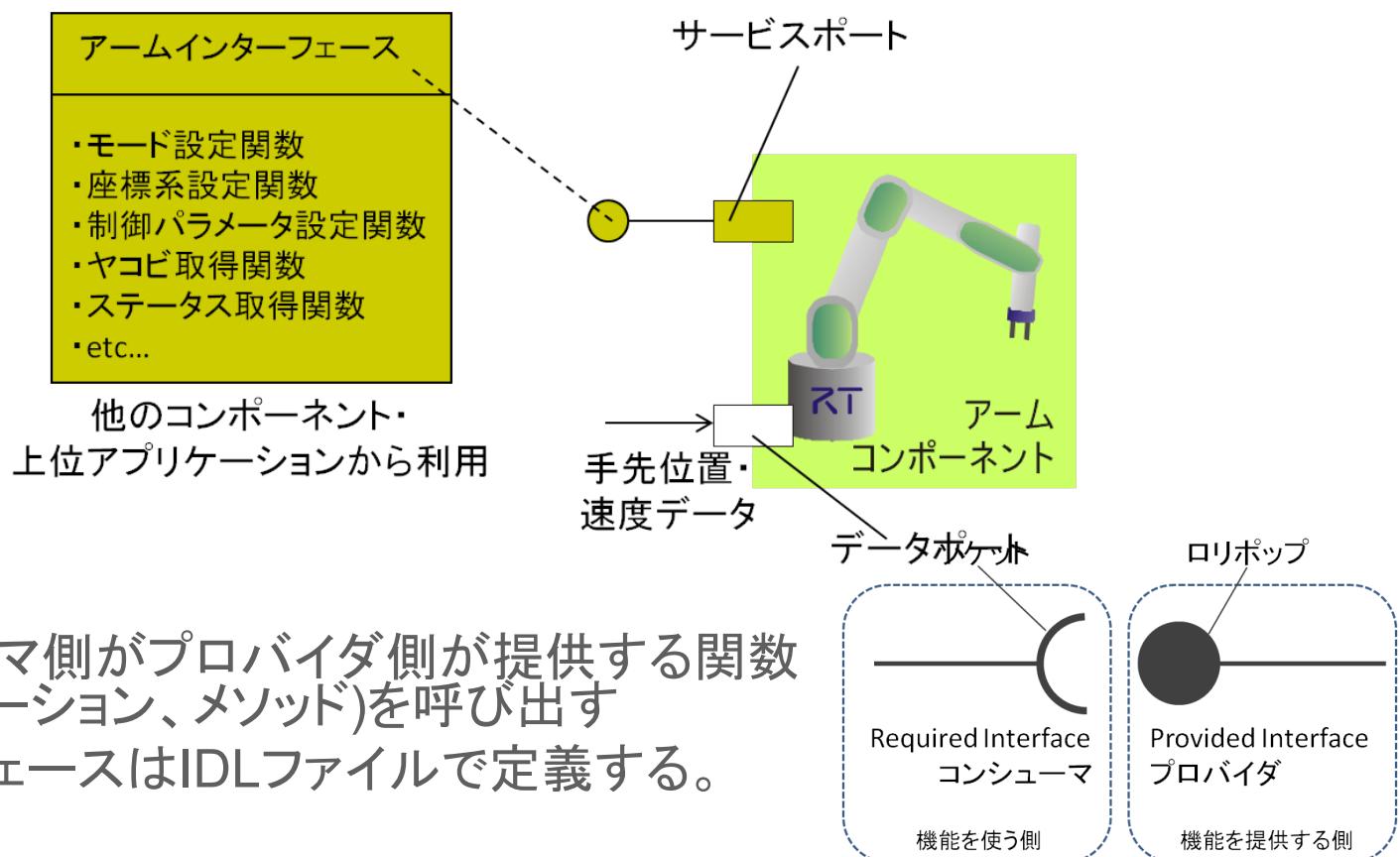
# コネクタプロファイルの設定

項目	設定内容
Buffer length	バッファの大きさ
Buffer full policy	データ書き込み時に、バッファフルだった場合の処理。overwrite, do_nothing, blockから選択
Buffer write timeout	データ書き込み時に、タイムアウトイベントを発生させるまでの時間(単位:秒)
Buffer empty policy	データ読み出し時に、バッファが空だった場合の処理。readback, do_nothing, blockから選択
Buffer read timeout	データ読み出し時に、タイムアウトイベントを発生させるまでの時間(単位:秒)



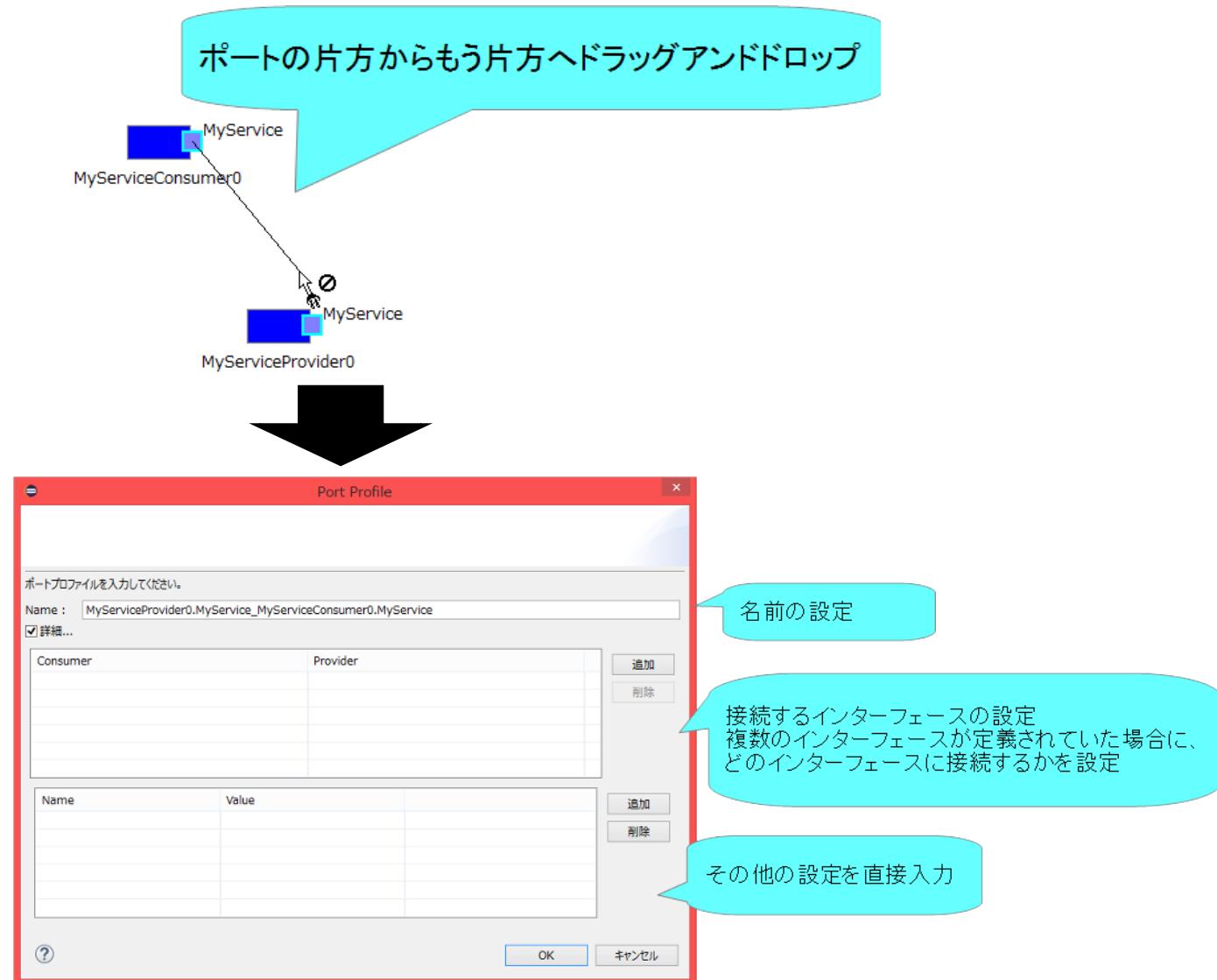
# サービスポートについて

- コマンドレベルのやり取りを行うための仕組み
  - 任意のタイミングで操作を行いたい時などに使用
    - 例えばロボットアームのサーボを停止させる、ハンドを閉じる等



- コンシューマ側がプロバイダ側が提供する関数群(オペレーション、メソッド)を呼び出す
- インターフェースはIDLファイルで定義する。

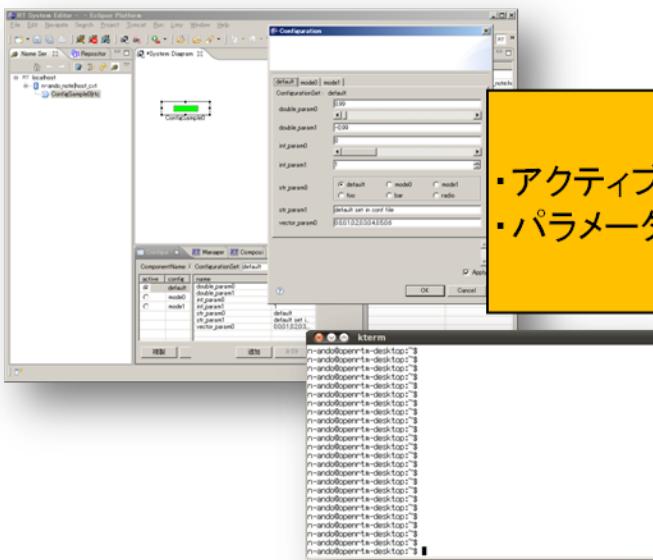
# サービスポートの接続



# コンフィギュレーションパラメータについて

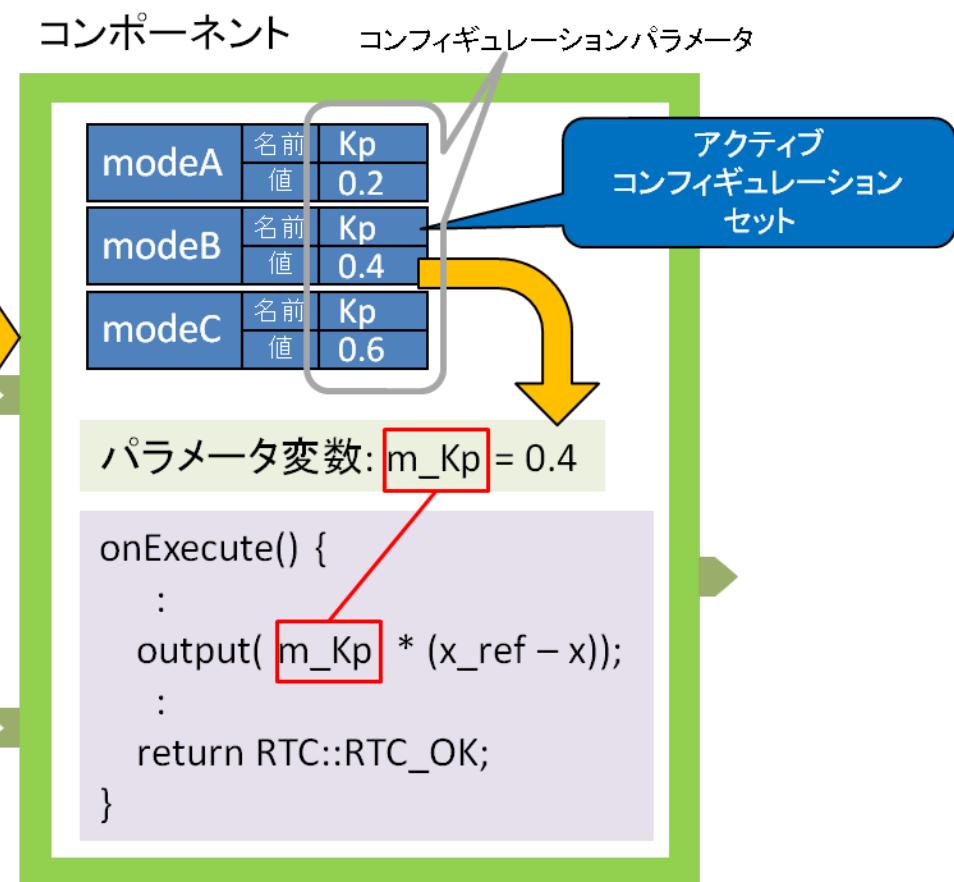
- パラメータを外部から操作する仕組み
  - コンポーネント作成後に変更が必要なパラメータを設定する
    - 例えばデバイスが接続されているCOMポート番号の設定等

## ツール・アプリケーション



- アクティブセットの変更
- パラメータ値の変更

ツール・アプリケーションから、コンポーネント内部で使用する変数の値を変更できる。



# コンフィギュレーションパラメータの設定

対象のRTCをクリックすると表示

「Configuration View」タブを選択

パラメーター覧

コンフィギュレーションセット一覧

The screenshot shows the RT-Middleware Configuration View interface. At the top, there's a toolbar with tabs: Configuration..., Manager Cont..., Composite C..., Execution Co..., View, and several icons. Below the toolbar, the ComponentName is set to ConfigSample0 and the ConfigurationSet is set to default. On the left, there's a table for configuration sets:

active	config
<input checked="" type="radio"/>	default
<input type="radio"/>	mode0
<input type="radio"/>	mode1

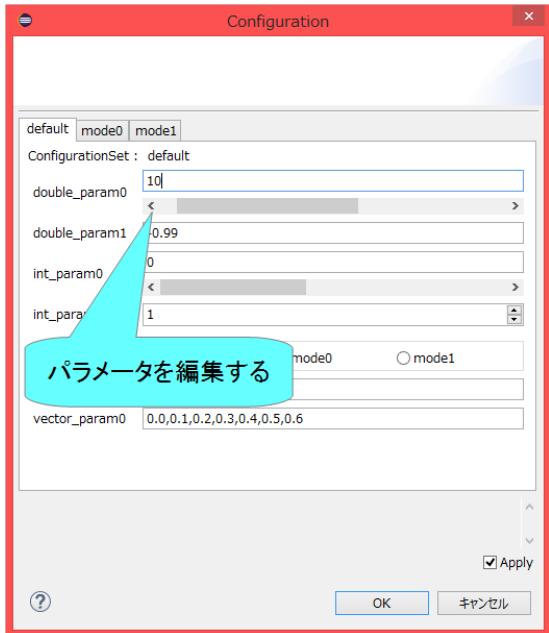
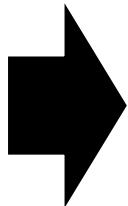
On the right, there's a table for parameters:

name	value
double_param0	0.99
double_param1	-0.99
int_param0	0
int_param1	1
str_param0	default
str_param1	defau...
vector_param0	0.0,0...

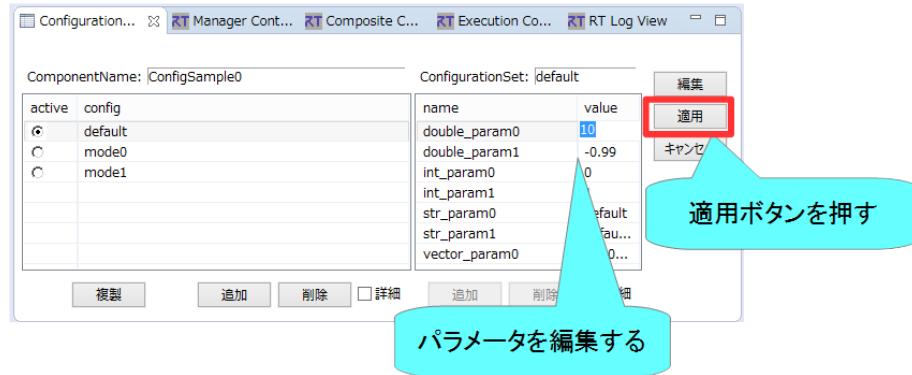
At the bottom, there are buttons for duplicating, adding, deleting, and viewing details for both the configuration sets and parameters.

# コンフィギュレーションパラメータの設定

- 方法1

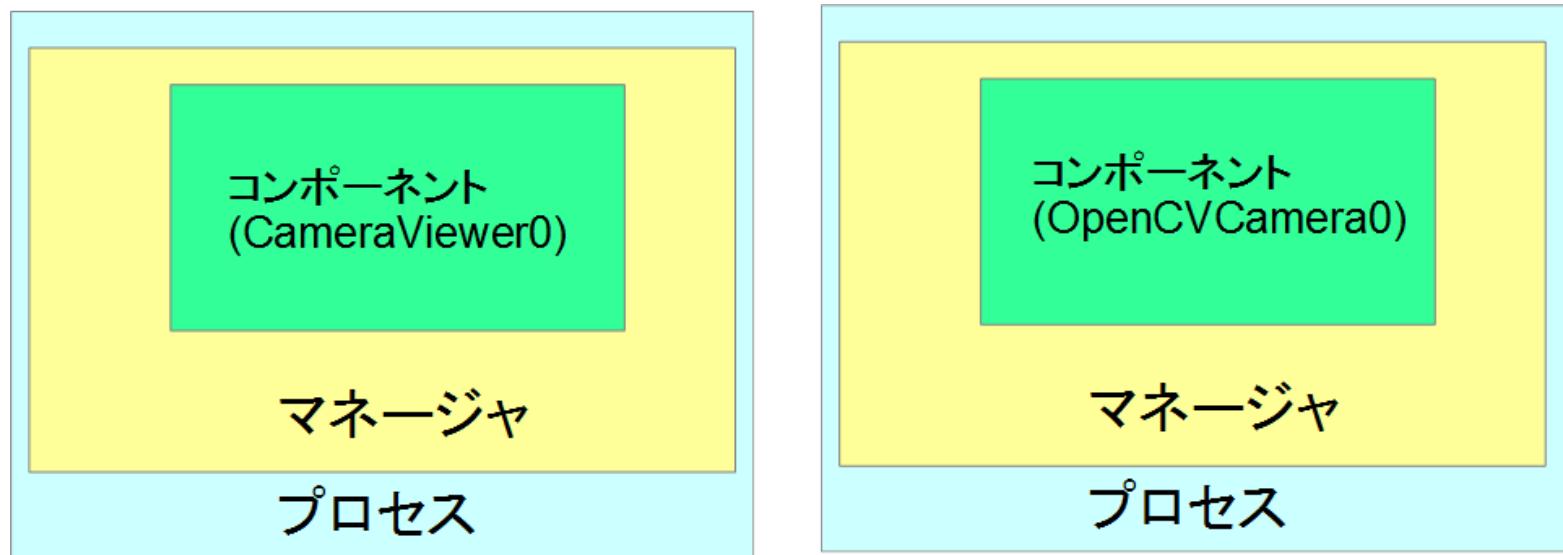


- 方法2



# マネージャの操作

- CameraViewerComp.exe、OpenCVCameraComp.exeのプロセスではマネージャが起動している
  - マネージャがコンポーネントを起動する

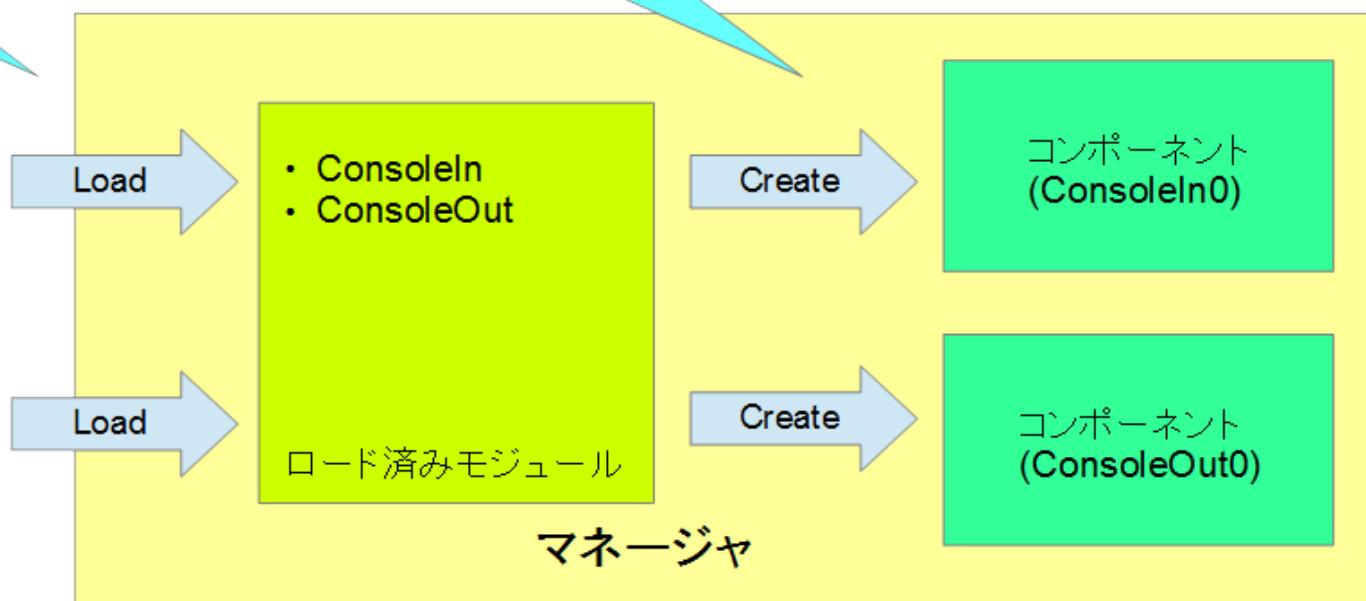
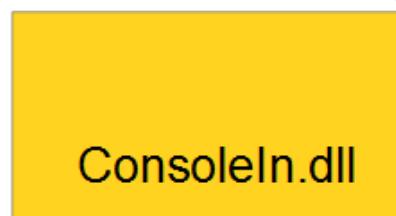


基本的にマネージャは各プロセスに1つ起動する。  
マネージャがコンポーネントを起動する

# マネージャの操作

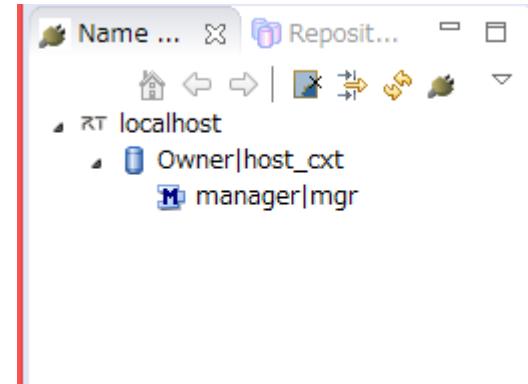
1. モジュールをロードする
  - ・C++:.dll、.so
  - ・Python:.py
  - ・Java:.jar

2. コンポーネントを起動する



# マネージャの操作

- マスターマネージャの起動、RT System Editorからの操作によるRTCの生成までの手順を説明する
  - rtc.confの設定
    - 「manager.is\_master」を「YES」に設定して起動するマネージャをマスターに設定する
      - manager.is\_master: YES
    - モジュール探索パスの設定
      - manager.modules.load\_path: .., C:¥¥Program Files (x86)¥¥OpenRTM-aist¥¥1.1.2¥¥Components¥¥C++¥¥Examples¥¥vc12
  - 作成した rtc.conf を設定ファイルの指定して rtcd.exe を起動する
    - rtcd は コマンドプロンプトから rtcd.exe を入力するか、OpenRTM-aist をインストールした フォルダ から コピー して 使用する
    - rtcd は マネージャの起動のみを行う
      - ～Comp.exe は 起動時に 特定 の コンポーネント の 起動 も 行う
    - RT System Editor の ネームサービス ビュー に マネージャ が 表示される



# マネージャの操作

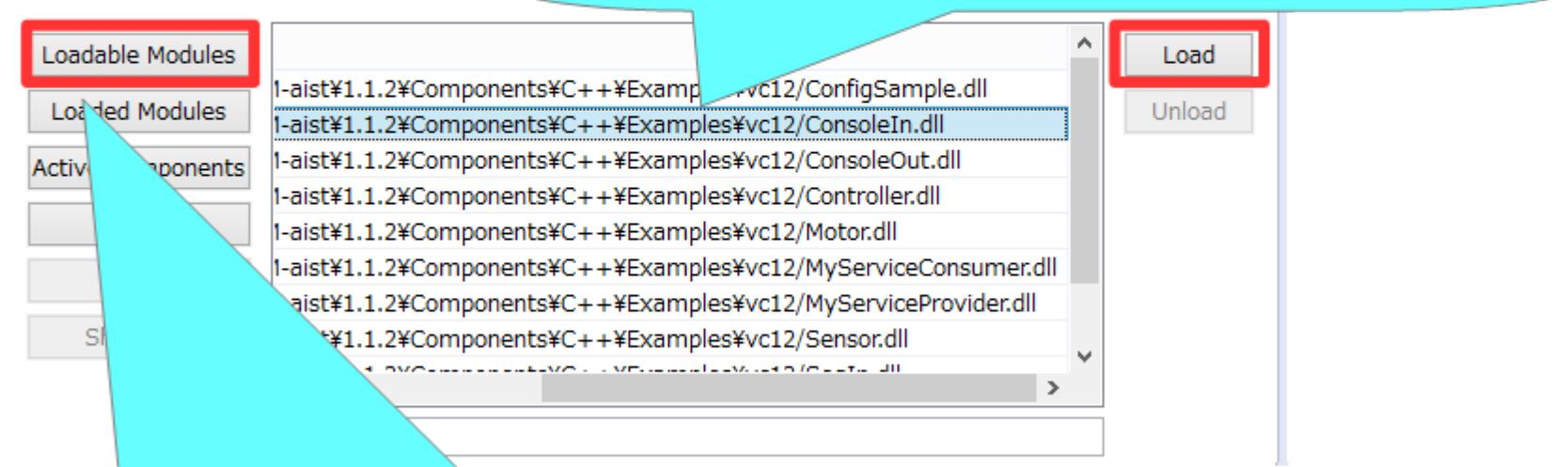
- モジュールのロード

1.「Manager Control View」タブを選択

Configuration... RT Manager Cont... ✎

...

3.ロードするモジュールを選択して「Load」ボタンを押す

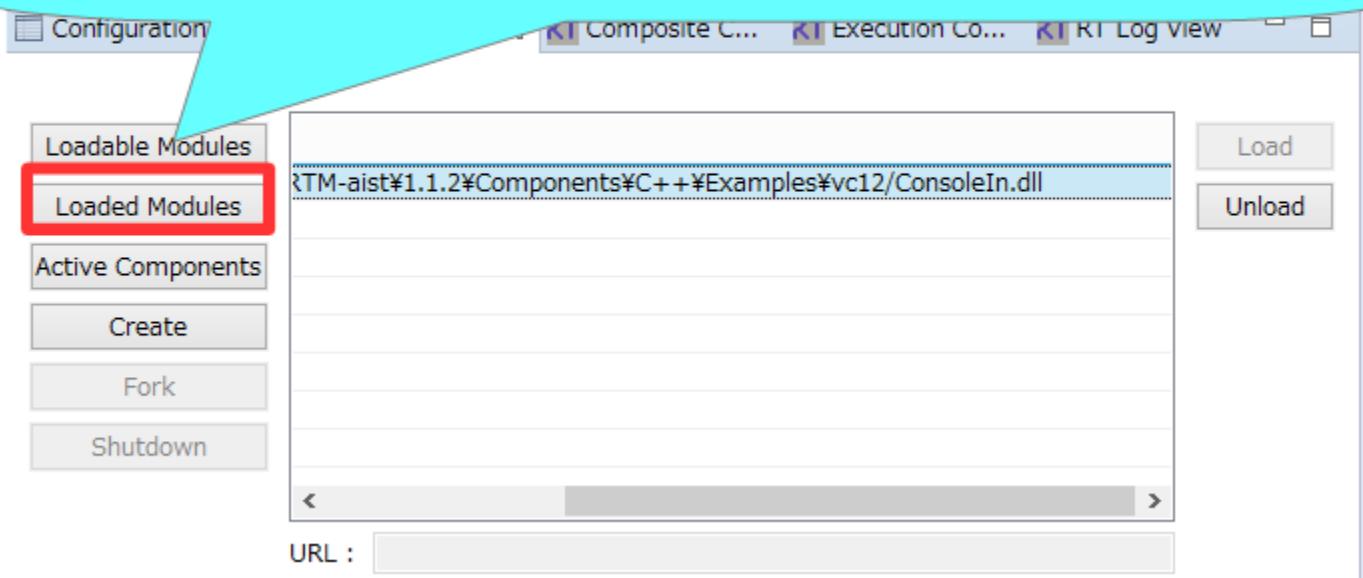


2.「Loadable Modules」ボタンを押すとロード可能なモジュール一覧表示

# マネージャの操作

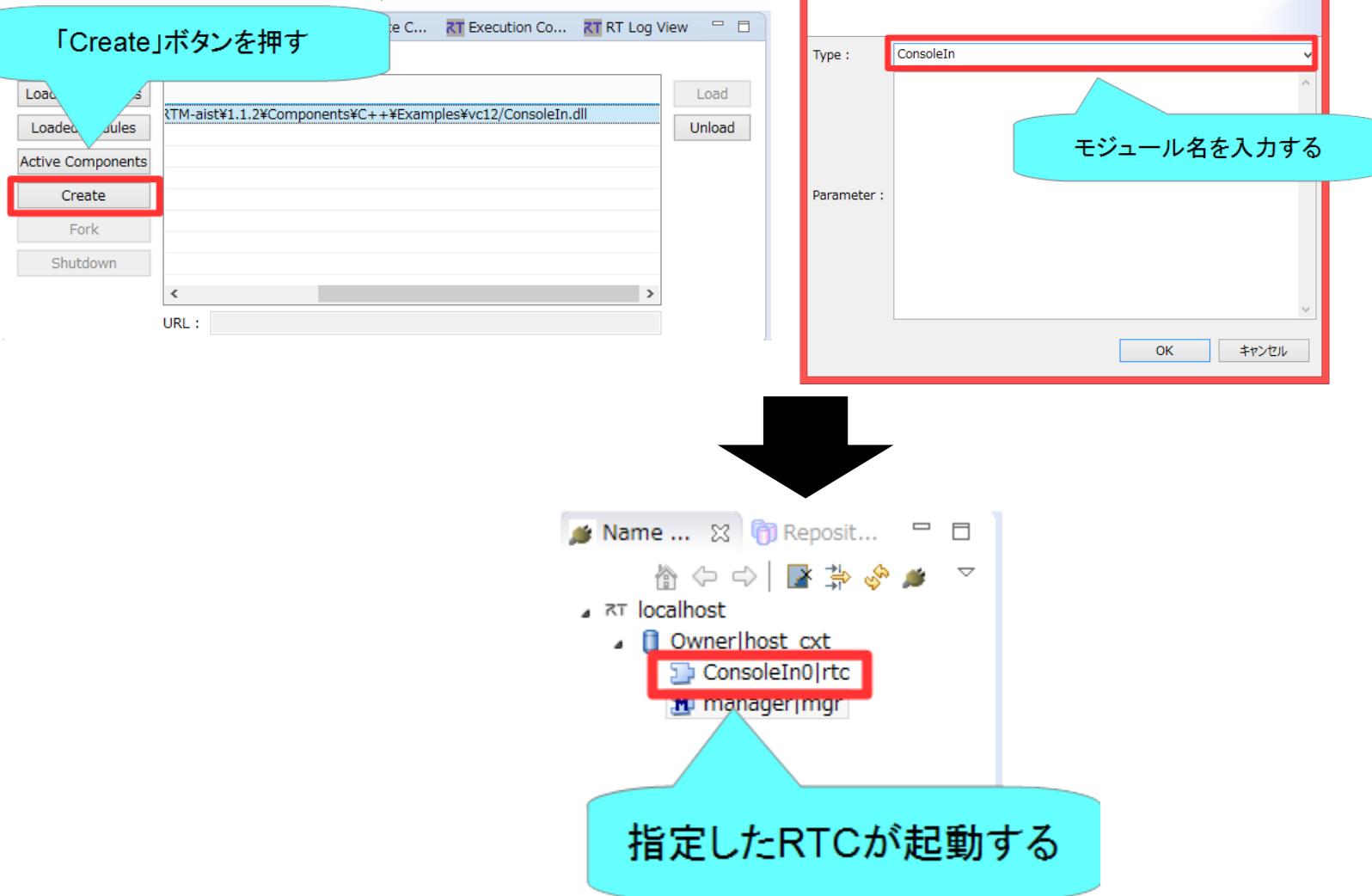
- モジュールのロード

「Loaded Modules」ボタンを押すとロード済みのモジュール一覧表示



# マネージャの操作

- RTCの生成



# 実行コンテキストの操作

RTCをクリック

「Execution Context View」タブを選択

実行周期

関連付けている実行コンテキスト一覧

実行コンテキストの情報

component: ConsoleOut0

Execution Context	
owned0	

rate: 1000.0

Name	Value
id	0
kind	PERIODIC
state	RUNNING
component_state	INACTIVE
owner	ConsoleOut0
participants	0

適用

スタート

ストップ

アクティビ化

非アクティビ化

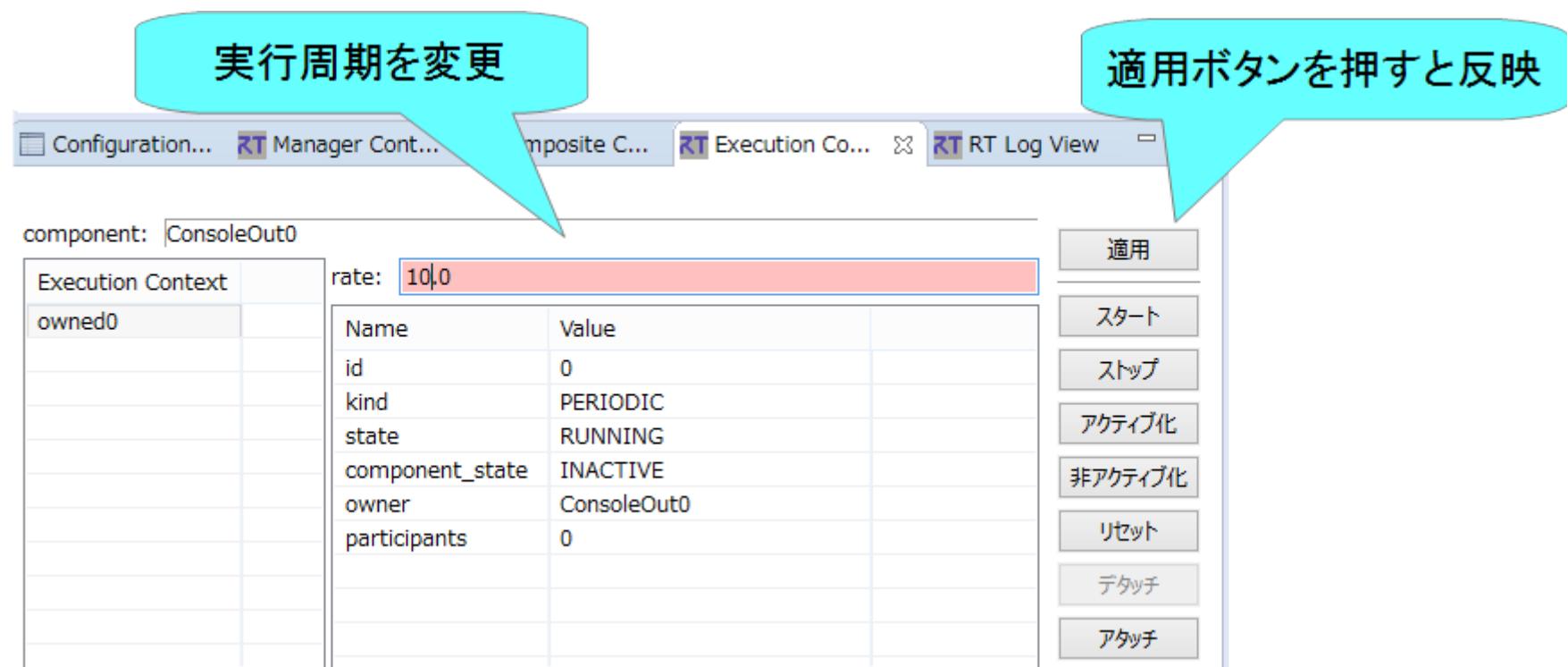
リセット

デタッチ

アタッチ

# 実行コンテキストの操作

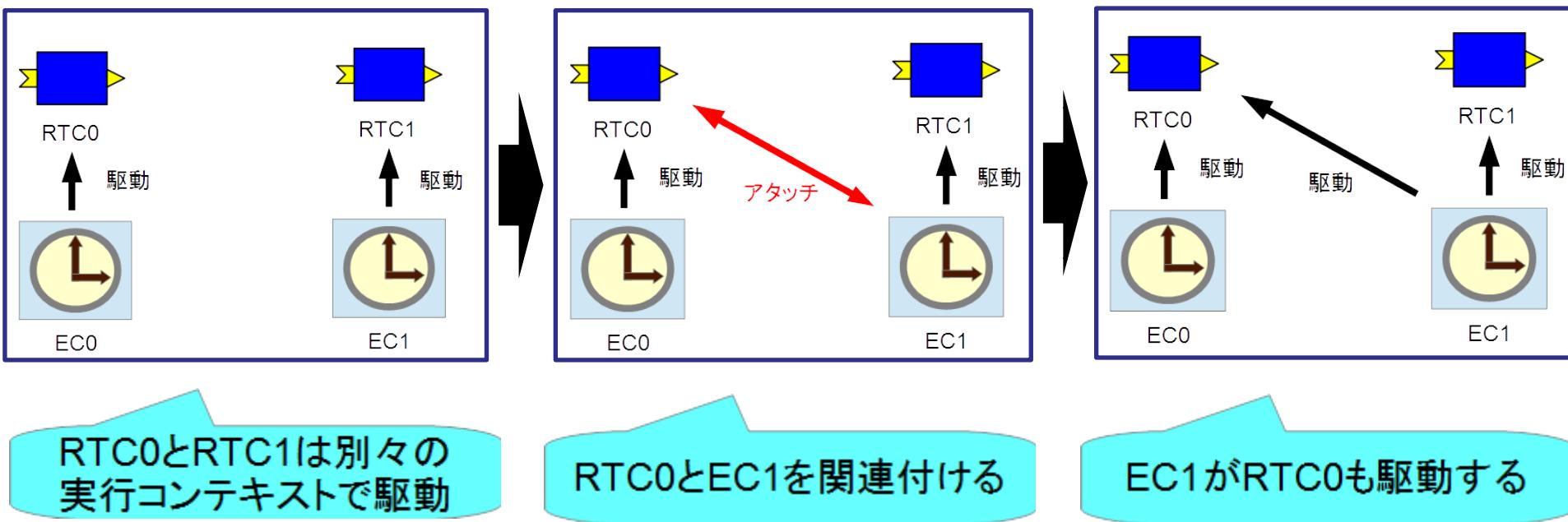
- 実行周期の設定



# 実行コンテキストの操作

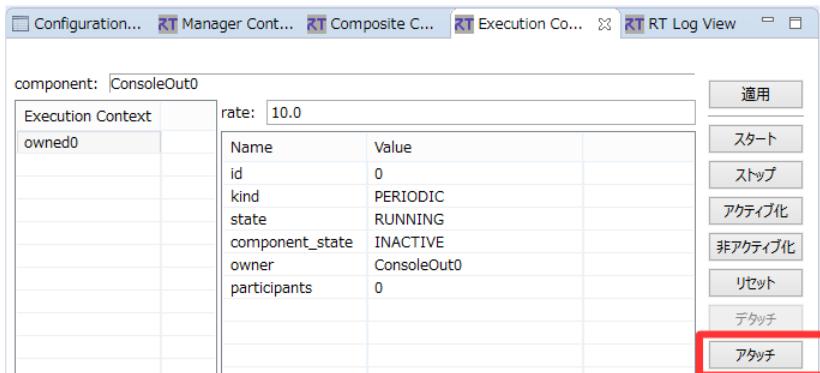
- 実行コンテキストの関連付け

- RTC起動時に生成した実行コンテキスト以外の実行コンテキストと関連付け
  - ・関連付けた実行コンテキストでRTCを駆動させる
- 他のRTCとの実行を同期させる

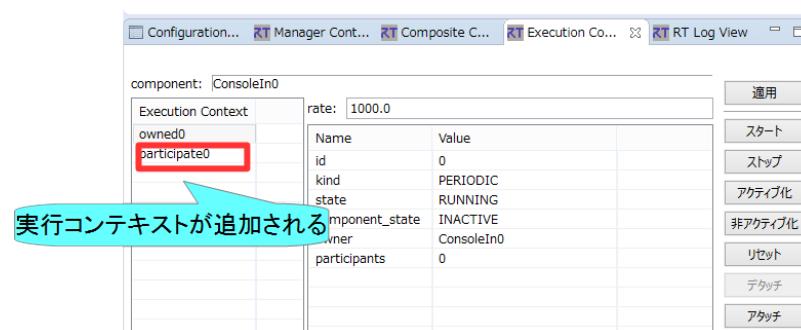
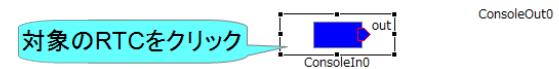
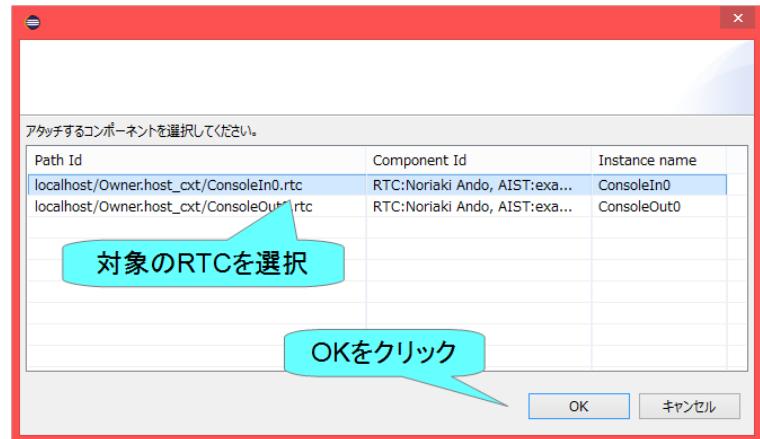


# 実行コンテキストの操作

- 実行コンテキストの関連付け



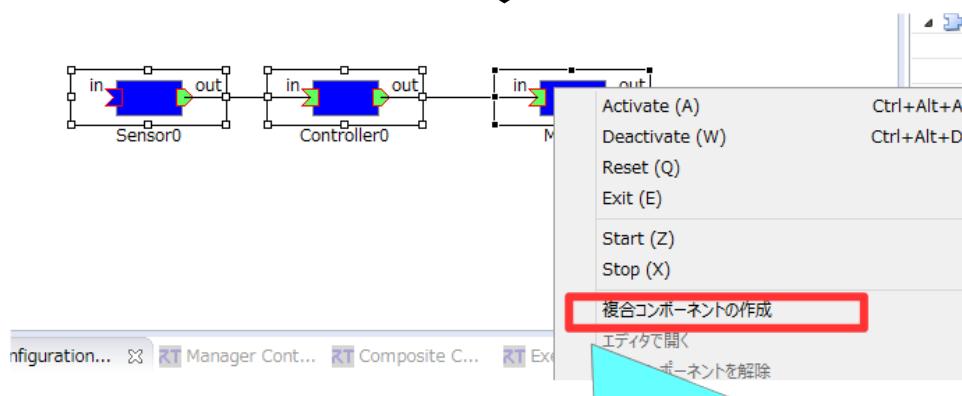
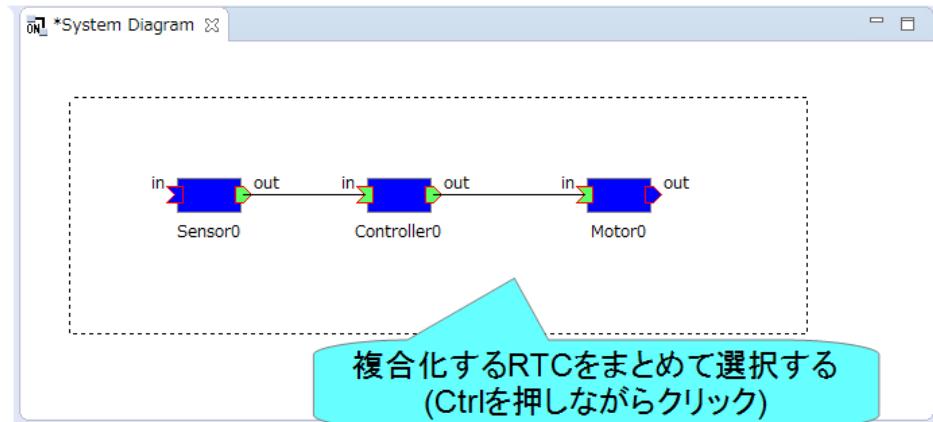
アタッチボタンを押す



実行コンテキストが追加される

# 複合コンポーネントの操作

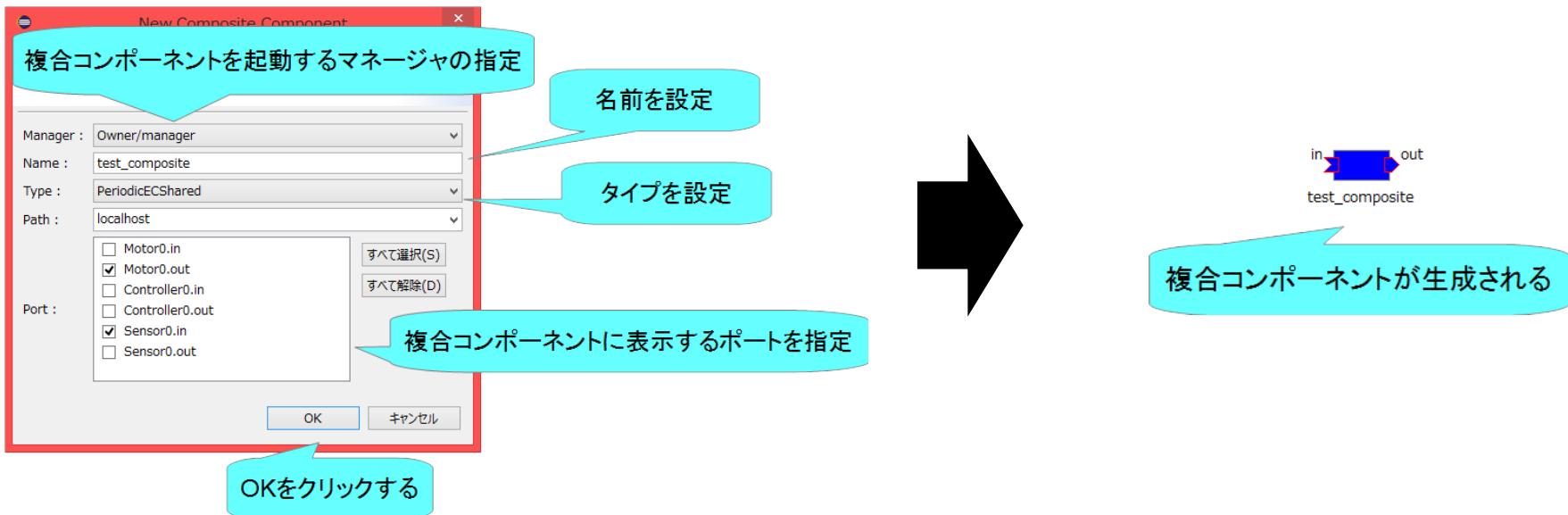
- 複合コンポーネントの生成



右クリックして「複合コンポーネントの作成」を選択

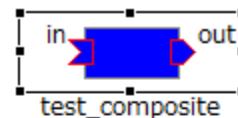
# 複合コンポーネントの操作

- 複合コンポーネントの生成



- Type
  - 以下の3種類から選択可能
    - PeriodicECShared
      - 実行コンテキストの共有
    - PeriodicStateShared
      - 実行コンテキスト、状態の共有
    - Grouping
      - グループ化のみ

# 複合コンポーネントの操作



複合コンポーネントをクリック

「Composite Component View」タブを選択

Screenshot of the RT Middleware Composite Component View interface. The top navigation bar includes Configuration..., Manager Cont..., Composite C..., Execution Co..., RT Log View, and other tabs. Below the bar, a search bar shows "component: test\_composite type: PeriodicECShared". A table lists components and their ports:

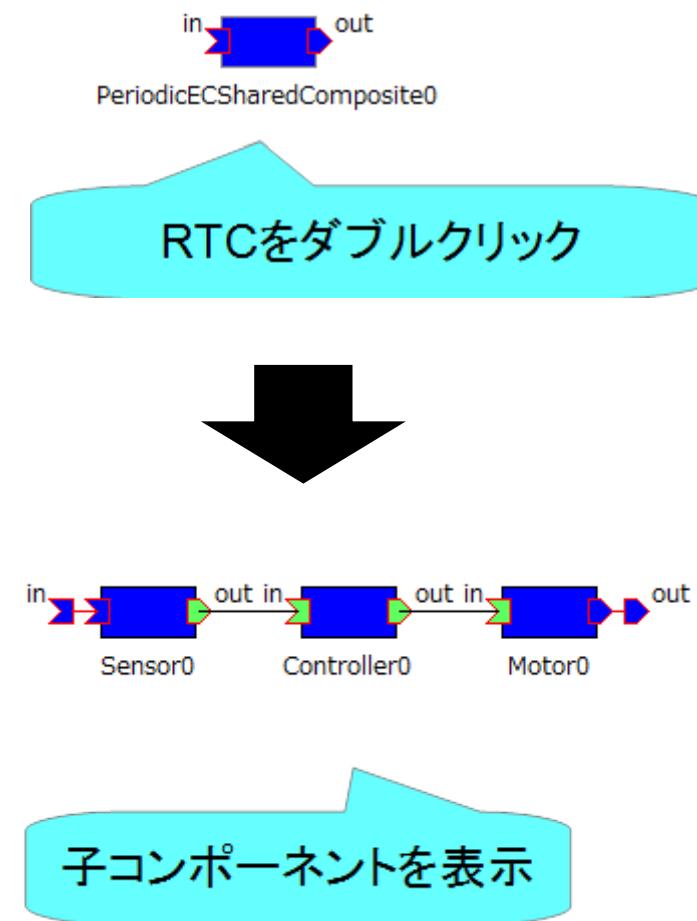
	component	port
<input type="checkbox"/>	Controller0	Controller0.in
<input type="checkbox"/>	Controller0	Controller0.out
<input checked="" type="checkbox"/>	Sensor0	Sensor0.in
<input type="checkbox"/>	Sensor0	Sensor0.out
<input type="checkbox"/>	Motor0	Motor0.in
<input checked="" type="checkbox"/>	Motor0	Motor0.out

On the right side of the table, there are "適用" (Apply) and "キャンセル" (Cancel) buttons. A large cyan callout points to the "適用" button with the text "適用ボタンを押すと変更を反映". Another cyan callout at the bottom left points to the table with the text "表示するポートの選択".

表示するポートの選択

適用ボタンを押すと変更を反映

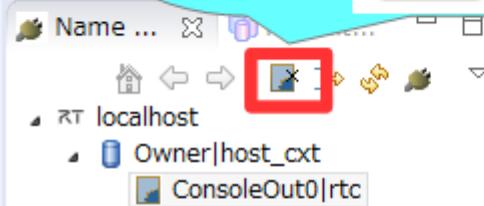
# 複合コンポーネントの操作



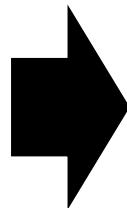
# ゾンビの削除

- RTCのプロセスが異常終了する等してネームサーバーにゾンビが残った場合、以下の手順で削除する

ゾンビクリアボタンを押す

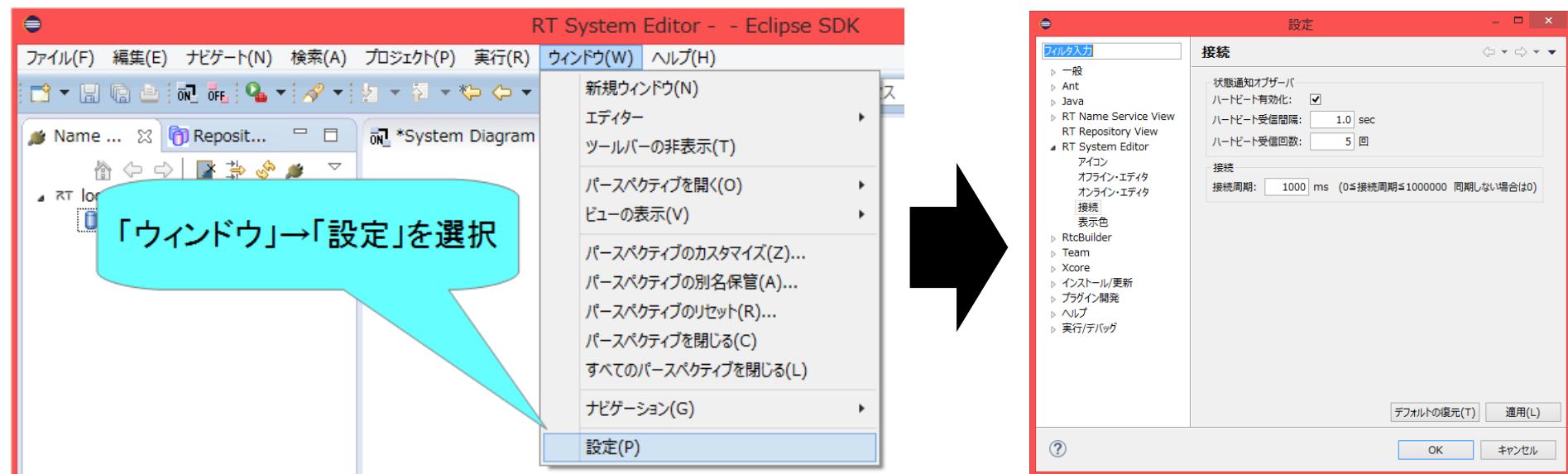


ゾンビ



ゾンビが消える

# RT System Editorに関する設定



# 進捗の確認

- Zoomの挙手ボタンで確認する

The screenshot shows a Zoom control bar at the top with various icons: microphone (muted), video (off), participant count (2), chat, share screen, recording, and reactions. A red box highlights the 'participants' icon. A callout bubble above it says '参加者の画面を表示する' (Show participant's screen).

Below the control bar are two side-by-side participant windows. Both windows show a participant named 'test (自分)' with a green 'T' icon. In the left window, the participant has their hand raised, indicated by a blue hand icon next to their name. A red box highlights this icon, and a callout bubble below it says '問題があれば手を挙げる' (Raise your hand if you have a question). At the bottom of the left window, there are three buttons: 'ミュートを解除します' (Unmute), '手を挙げる' (Raise hand), and '会議ウィンドウにマージ' (Merge into meeting window).

In the right window, the participant's hand is down, indicated by a red hand icon next to their name. A red box highlights this icon, and a callout bubble below it says '解決したら手を降ろす' (Lower your hand when solved). At the bottom of the right window, there are three buttons: 'ミュートを解除します' (Unmute), '手を降ろす' (Lower hand), and '会議ウィンドウにマージ' (Merge into meeting window).

<https://nobu1980.github.io/DataTyeManual/docs/>

<https://onl.bz/7V2yGHe>