

インストールの確認

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
ソフトウェアプラットフォーム研究チーム



インストールの確認(Windows)

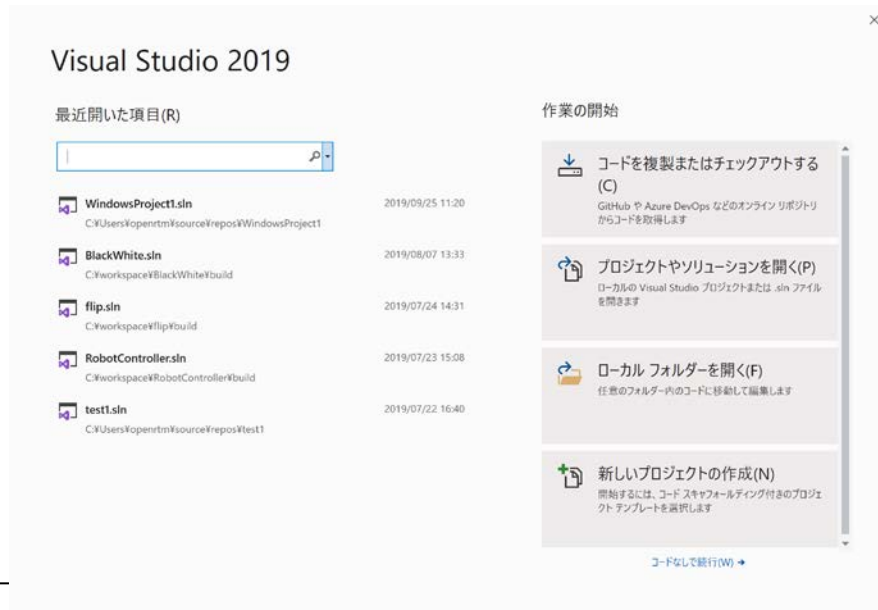
- OpenRTM-aist
 - OpenRTM-aist-1.2.1-RELEASE_x86_64.msi
 - Python 3.8を使用する場合はOpenRTM-aist-1.2.2-Beta200501_x86_64.1.msiをインストール
 - インストール後に再起動する(2回再起動を必要とする環境もある)
- Python
 - python-3.7.5-amd64.msi
 - OpenRTM-aistの64bit版をインストールする場合はPythonも64bit版をインストールする。
- CMake
 - cmake-3.15.4-win64-x64.msi
- Doxygen
 - doxygen-1.8.14-setup.exe
- Visual Studio
 - Visual Studio 2019

インストールの確認(Ubuntu)

- OpenRTM-aist
 - \$ wget https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/OpenRTM-aist/master/scripts/pkg_install_ubuntu.sh
 - \$ sudo sh pkg_install_ubuntu.sh -l all --yes
- CMake
 - \$ sudo apt-get install cmake cmake-gui
- Doxygen
 - \$ sudo apt-get install doxygen
- Java
 - \$ sudo apt-get install openjdk-8-jdk
- Code::Blocks(任意)
 - \$ sudo apt-get install codeblocks
- RaspberryPiMouseSimulatorComp
 - sudo apt install git premake4 freeglut3-dev
 - \$ wget https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/master/script/install_raspimouse_simulator.sh
 - sh install_raspimouse_simulator.sh

インストールしていない場合

- 休憩時間中にインストールしてください。
 - <https://openrtm.org/openrtm/ja/tutorial/robomech2020#toc7>
 - Visual C++がインストールされているかは必ず確認してください。
 - Visual Studioを起動して新しいプロジェクトの作成をクリックする。
 - 「空のプロジェクトWindows用にC++で最初から始めます。開始ファイルは提供しません。」等が選択可能かを確認する。



質問の手順

- トラブルが発生したらZoomのチャットで質問する

Zoomグループチャットの画面を表示する

