

# 実習での注意事項

宮本 信彦

国立研究開発法人産業技術総合研究所  
インテリジェントシステム研究部門



# 資料

- 付属のUSBメモリを使用する



- もしくは、以下からダウンロードする。
  - [https://github.com/OpenRTM/RTM\\_Tutorial/releases/download/20220930/RTM\\_Tutorial.zip](https://github.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/releases/download/20220930/RTM_Tutorial.zip)

- OpenRTM-aist
  - OpenRTM-aist-2.1.0-RELEASE\_x86\_64.msi
  - 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-3.11.13-amd64.exe
- CMake
  - cmake-3.31.6-windows-x86\_64.msi
  - ※CMake 4.0.0は不可
- Visual Studio
  - Visual Studio 2022
  - 2013、2015、2017、2019でも可
- Processing
  - processing-3.5.4-windows64.zip
  - ※Processing 4.3.4は不可
- Visual Studio Code(インストール推奨)



# インストールの確認(Ubuntu)

- OpenRTM-aist
  - \$ bash <(curl -s [https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/OpenRTM-aist/master/scripts/openrtm2\\_install\\_ubuntu.sh](https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/OpenRTM-aist/master/scripts/openrtm2_install_ubuntu.sh))
- CMake
  - \$ sudo apt-get install cmake cmake-gui
- Doxygen
  - \$ sudo apt-get install doxygen
- Java
  - \$ sudo apt-get install openjdk-8-jdk
- Processing
  - \$ wget <https://github.com/processing/processing/releases/download/processing-0270-3.5.4/processing-3.5.4-linux64.tgz>
  - \$ tar xf processing-3.5.4-linux64.tgz
- 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](https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/master/script/install_raspimouse_simulator.sh)
  - sh install\_raspimouse\_simulator.sh

# 質問の手順(Zoom)

- ・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



- ・もしくはミュートをオフにして質問する。
  - － 質問が終了したらミュートをオンにする。



# 進捗の確認(Zoom)

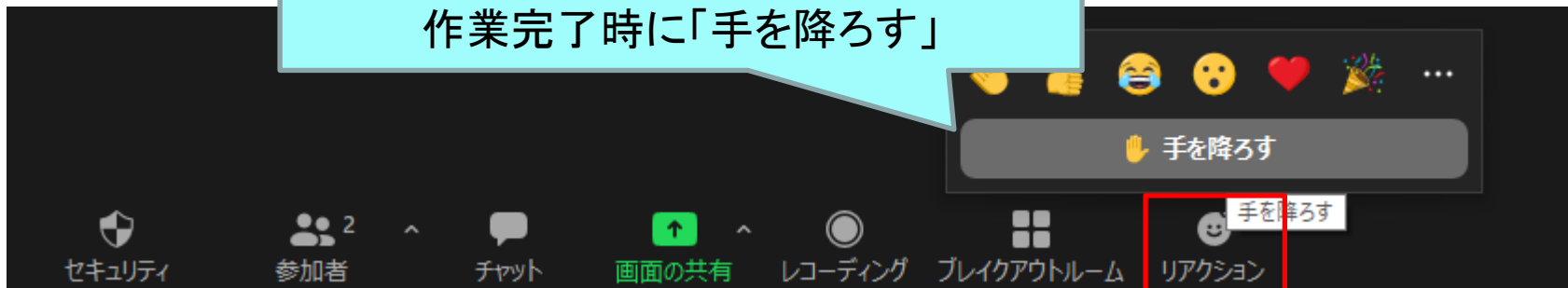
- 挙手で進捗を確認する
  - 作業中は挙手をオンにする

作業開始時に「手を挙げる」



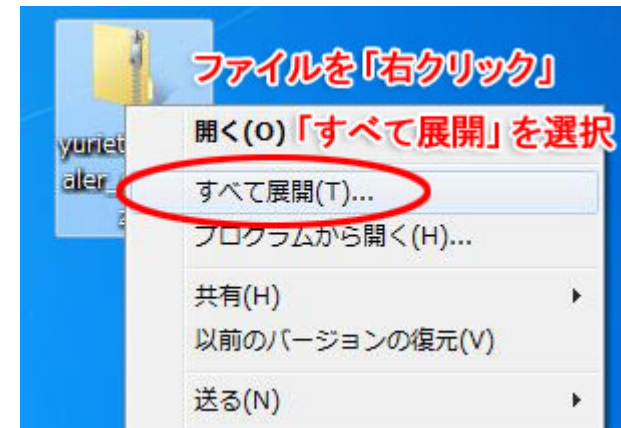
- 作業完了時に挙手をオフにする

作業完了時に「手を降ろす」



# 資料のダウンロード

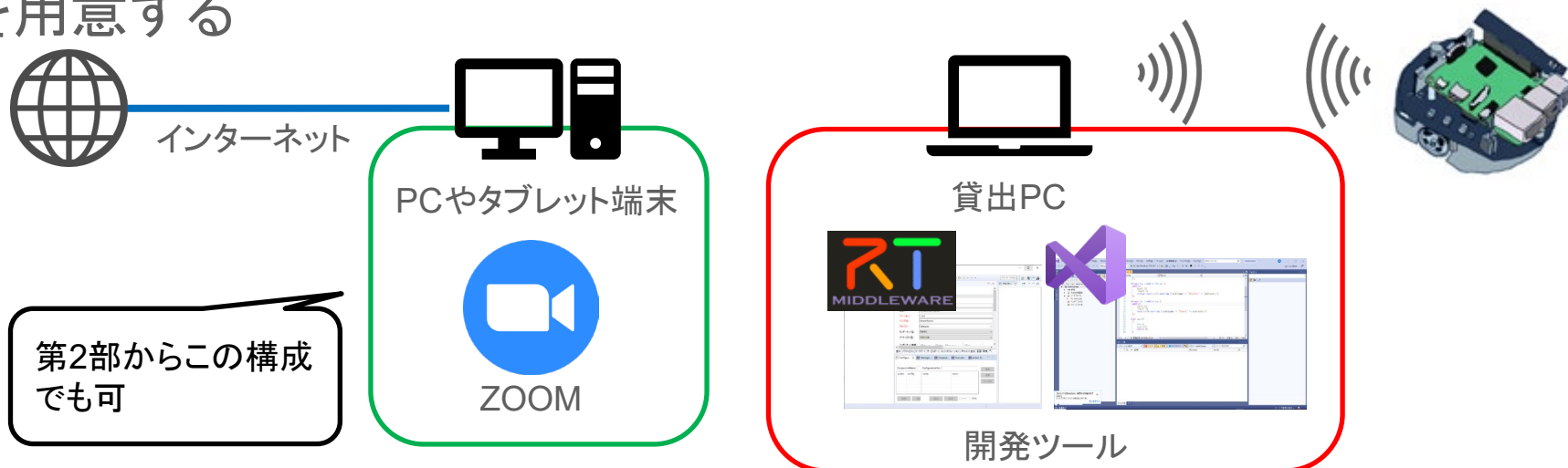
- **RTM\_Tutorial.zip**をダウンロードして展開する
  - [https://github.com/OpenRTM/RTM\\_Tutorial/releases/download/robomech2025\\_0.0/RTM\\_Tutorial.zip](https://github.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/releases/download/robomech2025_0.0/RTM_Tutorial.zip)
- 展開したRTM\_Tutorial.zipの中身
  - ppt
    - 第2部、第3部、第4部スライド
  - WEBページ(手順を記載したページ)
    - RTコンポーネントの作成入門
      - Windows版、Ubuntu版
    - rtshell入門
    - Processing実習
  - Navigation
    - SLAM実習用
  - script
    - この講習で使うシミュレータのインストールスクリプト(Ubuntu用)
  - EXE
    - RaspberryPiMouseSimulatorComp.exe(シミュレータ)
  - sample
    - RobotController(本実習で作成するコンポーネントの見本)



# 作業環境(貸出PCで作業を行う場合)



ただし、ロボット実機を使う実習では以下のように別途Zoom用端末を用意する

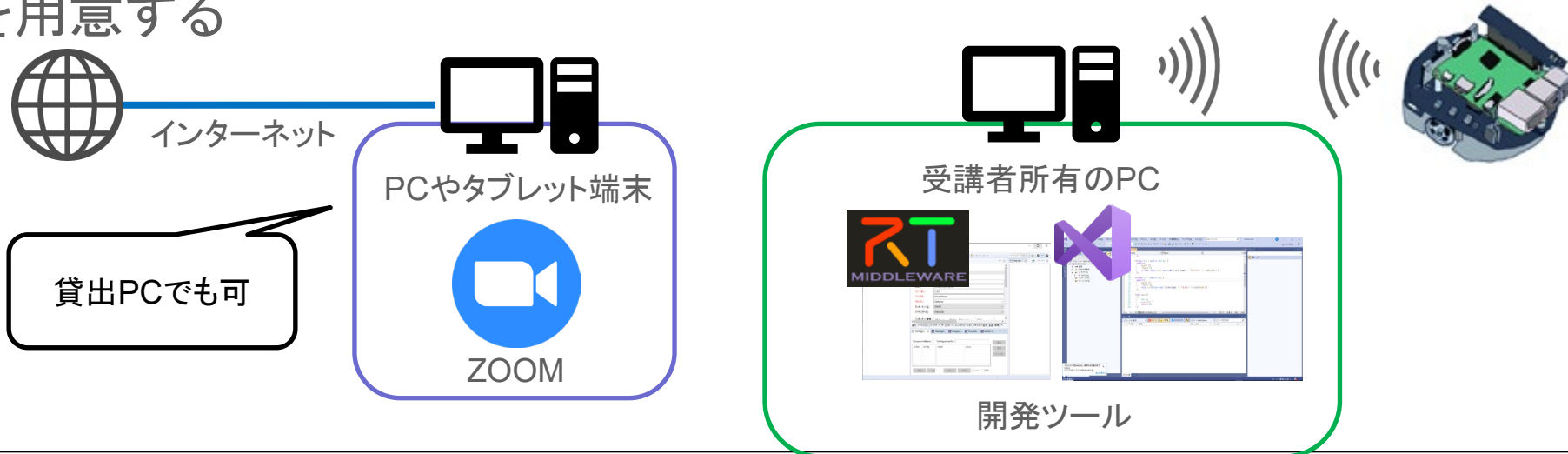




# 作業環境(受講者のPCで作業を行う場合)



ただし、ロボット実機を使う実習では以下のように別途ZOOM用端末を用意する



# インストール、資料のダウンロードをしていない場合

- 休憩時間中にインストールしてください。
  - <https://openrtm.org/openrtm/ja/node/7193#install>
  - [https://github.com/OpenRTM/RTM\\_Tutorial/releases/download/robomech2025\\_0.0/RTM\\_Tutorial.zip](https://github.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/releases/download/robomech2025_0.0/RTM_Tutorial.zip)
- 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。

