

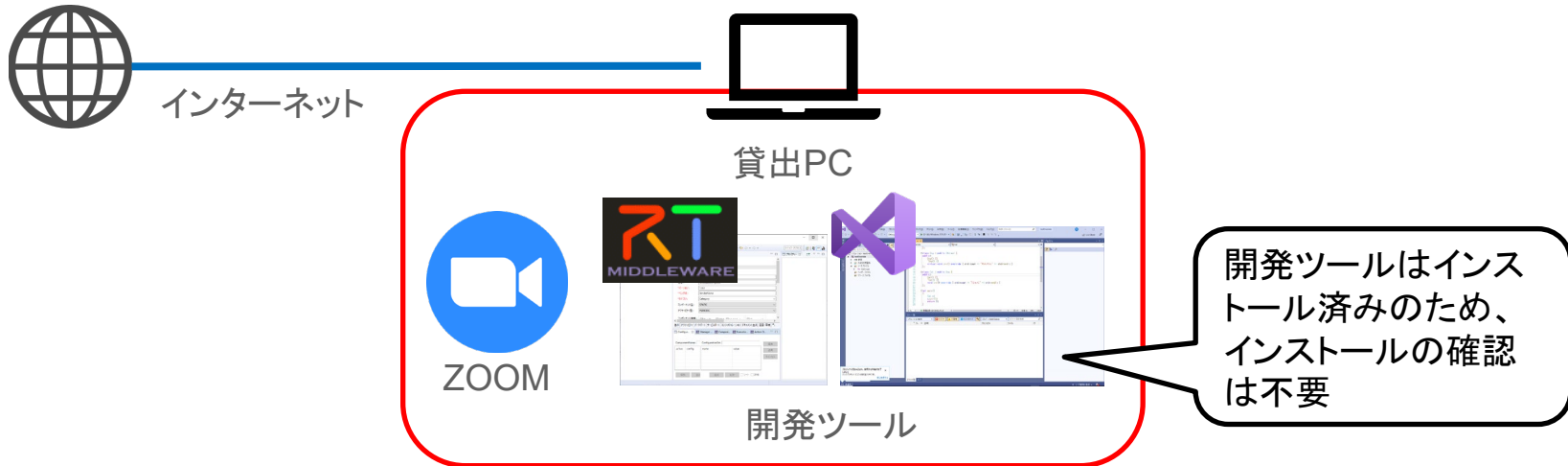
# インストールの確認

宮本 信彦

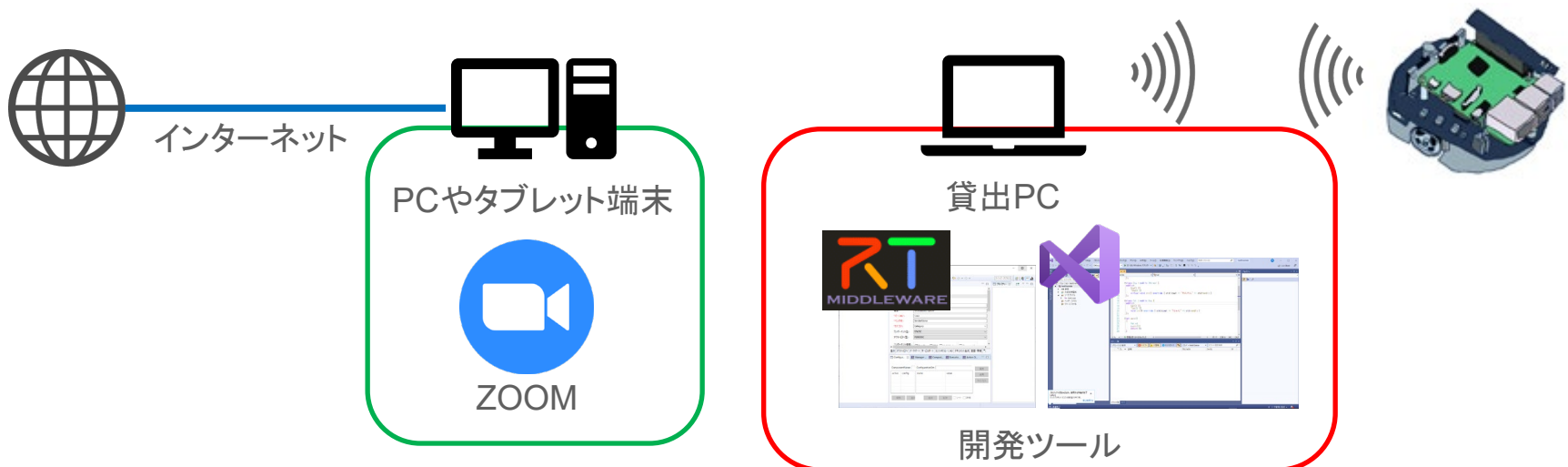
国立研究開発法人産業技術総合研究所  
インダストリアルCPS研究センター  
ソフトウェアプラットフォーム研究チーム



# 作業環境(貸出PCで作業を行う場合)



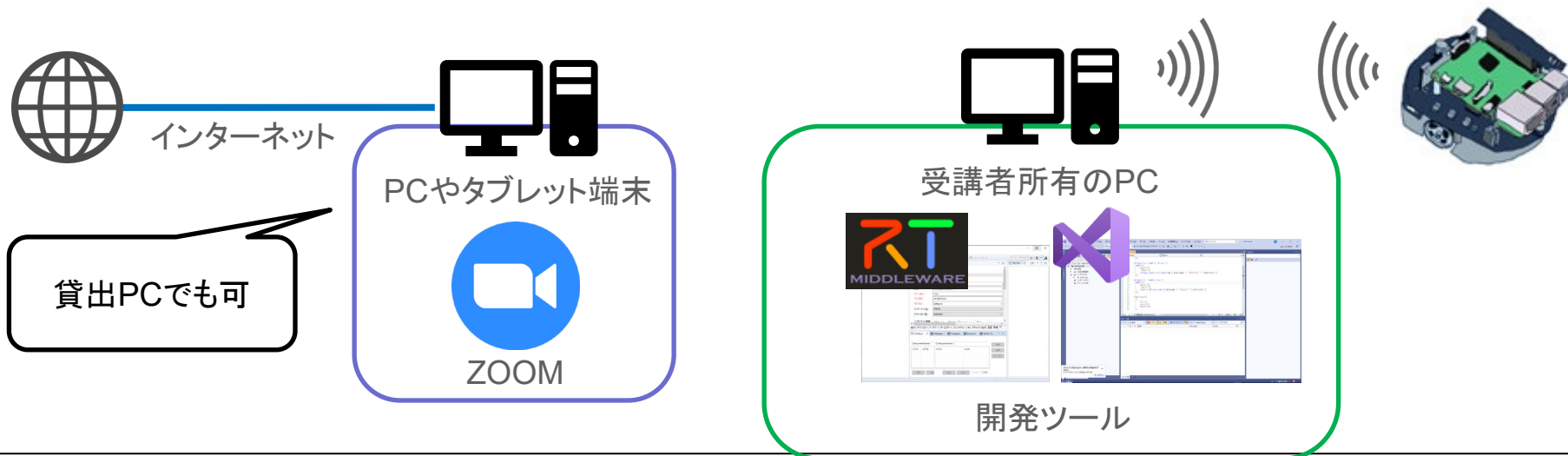
ただし、第4部の実習では以下のように別途ZOOM用端末を用意する



# 作業環境(受講者のPCで作業を行う場合)

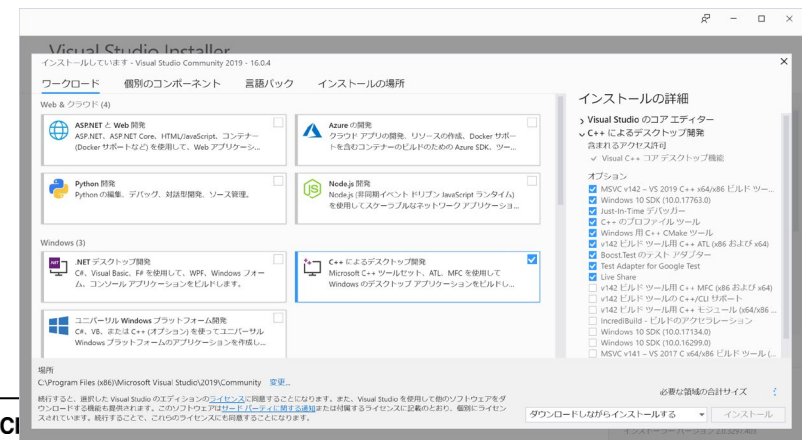


ただし、第4部の実習では以下のように別途ZOOM用端末を用意する



# インストールの確認(Windows)

- OpenRTM-aist
  - OpenRTM-aist-1.2.2-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-3.8.10-amd64.exe
  - 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-3.20.2-windows-x86\_64.msi
- Doxygen
  - doxygen-1.9.1-setup.exe
- Visual Studio
  - Visual Studio 2019
  - C++コンパイラがインストールされているかは必ず確認してください。
    - 「C++によるデスクトップ開発」



# インストールの確認(Ubuntu)

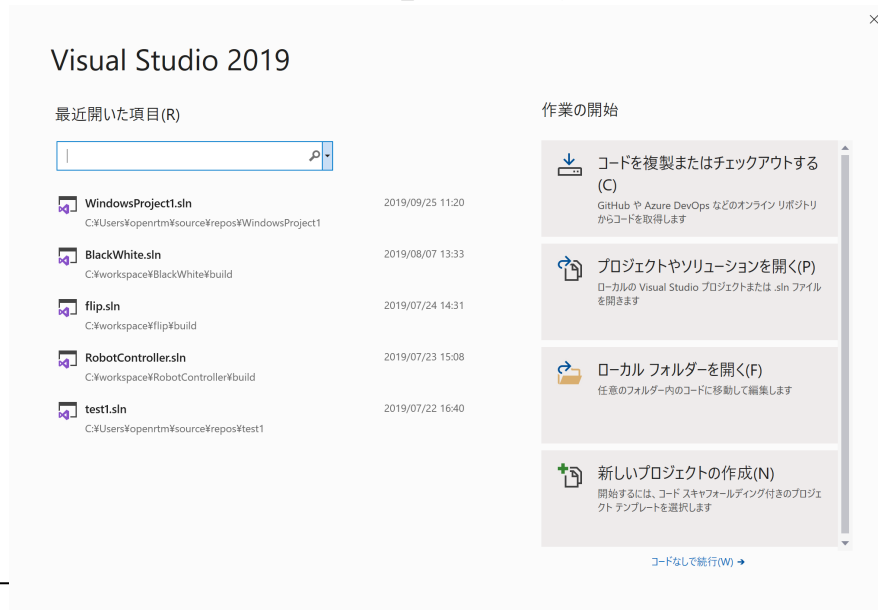
- OpenRTM-aist
  - \$ wget [https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/OpenRTM-aist/master/scripts/pkg\\_install\\_ubuntu.sh](https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/OpenRTM-aist/master/scripts/pkg_install_ubuntu.sh)
  - \$ sudo sh pkg\_install\_ubuntu.sh -l all --yes
- CMake
  - \$ sudo apt-get install 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](https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/master/script/install_raspimouse_simulator.sh)
  - sh install\_raspimouse\_simulator.sh

# 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/online\\_0.4/RTM\\_Tutorial.zip](https://github.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/releases/download/online_0.4/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
    - SLAM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)

# インストール、資料のダウンロードをしていない場合

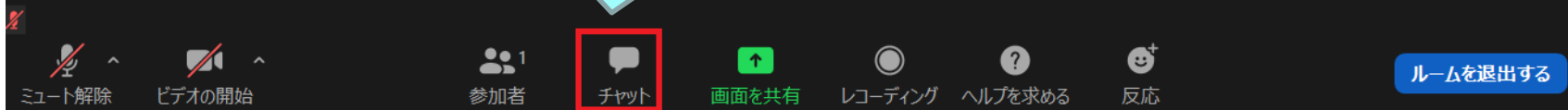
- 休憩時間中にインストールしてください。
  - <https://openrtm.org/openrtm/ja/tutorial/robomech2021#install>
  - [https://github.com/OpenRTM/RTM\\_Tutorial/releases/download/online\\_0.4/RTM\\_Tutorial.zip](https://github.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/releases/download/online_0.4/RTM_Tutorial.zip)
- Visual C++がインストールされているかは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。



# 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



- ・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。

